

JP 99/03035

PCT/JP 99/03035

EAKU

日本国特許庁

07.06.99

PATENT OFFICE  
JAPANESE GOVERNMENT

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出願年月日  
Date of Application:

1999年 5月19日

REC'D 27 JUL 1999

出願番号  
Application Number:

平成11年特許願第138395号

WIPO PCT

出願人  
Applicant(s):

松下電器産業株式会社

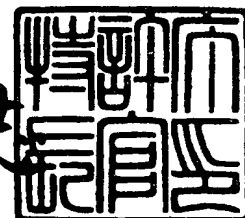
PRIORITY  
DOCUMENT

SUBMITTED OR TRANSMITTED IN  
COMPLIANCE WITH RULE 17.1(a) OR (b)

1999年 6月24日

特許庁長官  
Commissioner,  
Patent Office

伴佐山 建志



出証番号 出証特平11-3045037

【書類名】 特許願  
【整理番号】 2110011036  
【提出日】 平成11年 5月19日  
【あて先】 特許庁長官殿  
【国際特許分類】 H04N 5/208

【発明者】

【住所又は居所】 大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器産業株式会社内

【氏名】 上畠 秀世

【発明者】

【住所又は居所】 大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器産業株式会社内

【氏名】 寺井 克美

【発明者】

【住所又は居所】 大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器産業株式会社内

【氏名】 宮田 稔

【発明者】

【住所又は居所】 大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器産業株式会社内

【氏名】 北原 敏明

【発明者】

【住所又は居所】 大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器産業株式会社内

【氏名】 奥村 直司

【発明者】

【住所又は居所】 大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器産業株式会社内

【氏名】 田中 和人

【特許出願人】

【識別番号】 000005821  
【氏名又は名称】 松下電器産業株式会社  
【代表者】 森下 洋一

【代理人】

【識別番号】 100098305  
【弁理士】  
【氏名又は名称】 福島 祥人  
【電話番号】 06-6330-5625

【先の出願に基づく優先権主張】

【出願番号】 平成10年特許願第164913号  
【出願日】 平成10年 6月12日

【先の出願に基づく優先権主張】

【出願番号】 平成11年特許願第 35006号  
【出願日】 平成11年 2月12日

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 032920  
【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1  
【物件名】 図面 1  
【物件名】 要約書 1

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 映像表示装置、垂直速度変調装置および映像表示方法

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 電子ビームを水平方向に偏向させて画面上の水平方向に走査線を形成する水平偏向手段と、

前記電子ビームを垂直方向に偏向させる垂直偏向手段と、

垂直方向における輝度の変化部で所定値以上の輝度を有する走査線の部分が前記所定値よりも低い輝度を有する隣接する他の走査線の部分から遠ざかるように電子ビームの垂直方向の走査速度を変調する垂直速度変調手段とを備えたことを特徴とする映像表示装置。

【請求項 2】 前記水平偏向手段は、電子ビームを水平方向に往復偏向させて画面上に往路および復路の走査線を形成することを特徴とする請求項 1 記載の映像表示装置。

【請求項 3】 前記垂直速度変調手段は、

前記水平偏向手段による往路および復路の走査線を平行にするための平行走査信号を出力する平行走査手段と、

輝度信号に基づいて走査線の垂直方向の移動を制御する移動制御信号を生成する移動制御手段と、

前記平行走査手段により出力された平行走査信号および前記移動制御手段により生成された移動制御信号を合成する合成手段と、

前記合成手段により合成された信号に基づいて電子ビームの垂直方向の走査速度を変調するための磁界を発生する垂直速度変調コイルとを含むことを特徴とする請求項 2 記載の映像表示装置。

【請求項 4】 前記移動制御手段は、

輝度信号に基づいて垂直方向における輝度の変化部を検出する変化部検出手段と、

輝度信号に基づいて前記変化部検出手段により検出された輝度の変化部における走査線の垂直方向の移動量を前記移動制御信号として出力する移動量出力手段と、

前記水平偏向手段による復路の走査時に前記移動量出力手段により出力される移動制御信号の時間軸を反転させる時間軸反転手段とを含むことを特徴とする請求項 3 記載の映像表示装置。

【請求項 5】 前記垂直速度変調手段は、

前記移動制御手段により生成される移動制御信号を所定のタイミングで所定の電位にクランプするクランプ手段をさらに含むことを特徴とする請求項 3 または 4 記載の映像表示装置。

【請求項 6】 前記垂直速度変調手段は、

前記合成手段により合成された信号を増幅する増幅器と、

前記増幅器の利得を制御する利得制御手段とをさらに含むことを特徴とする請求項 3、4 または 5 記載の映像表示装置。

【請求項 7】 前記利得制御手段は、前記水平偏向手段により画面上に形成

される走査線の数に基づいて前記増幅器の利得を制御することを特徴とする請求項 6 記載の映像表示装置。

【請求項 8】 前記利得制御手段は、前記水平偏向手段により画面上に形成

される走査線の位置に応じて前記増幅器の利得を制御することを特徴とする請求項 6 または 7 記載の映像表示装置。

【請求項 9】 前記垂直速度変調手段は、

対象となる走査線の部分に対して所定数の水平走査期間前の走査線の部分の輝度と所定数の水平走査期間後の走査線の部分の輝度との差分および前記対象となる走査線の部分の輝度のレベルに基づいて前記対象となる走査線の部分の移動量を移動制御信号として出力する移動量出力手段と、

前記移動量出力手段から出力される移動制御信号に基づいて電子ビームの垂直方向の走査速度を変調するための磁界を発生する垂直速度変調コイルとを含むことを特徴とする請求項 1 記載の映像表示装置。

【請求項 10】 前記移動量出力手段は、

前記対象となる走査線の部分に対して所定数の水平走査期間前の走査線の部分の輝度と所定数の水平走査期間後の走査線の部分の輝度との差分を算出する差分算出手段と、

前記差分算出手段の出力信号に基づいて第1の移動量信号を出力する第1の信号出力手段と、

前記対象となる走査線の部分の輝度に基づいて第2の移動量信号を出力する第2の信号出力手段と、

前記第1の信号出力手段から出力される第1の移動量信号と前記第2の信号出力手段から出力される第2の移動量信号とを乗算し、乗算結果を前記移動制御信号として出力する乗算手段とを含むことを特徴とする請求項9記載の映像表示装置。

【請求項11】 前記第1の信号出力手段は、前記差分算出手段の出力信号の値が所定値よりも小さい場合に前記第1の移動量信号の値を0に設定し、

前記第2の信号出力信号は、前記対象となる走査線の部分の輝度が所定値よりも小さい場合に前記第2の移動量信号の値を0に設定することを特徴とする請求項10記載の映像表示装置。

【請求項12】 前記所定数の水平走査期間前の走査線は2水平走査期間前の走査線であり、前記所定数の水平走査期間後の走査線は2水平走査期間後の走査線であることを特徴とする請求項9～11のいずれかに記載の映像表示装置。

【請求項13】 前記所定数の水平走査期間前の走査線は1水平走査期間前の走査線であり、前記所定数の水平走査期間後の走査線は1水平走査期間後の走査線であることを特徴とする請求項9～11のいずれかに記載の映像表示装置。

【請求項14】 前記垂直速度変調手段は、  
走査線の部分の移動により隣接する走査線の位置が互いに入れ替わらないように走査線の部分の移動量を制限する移動量制限手段をさらに含むことを特徴とする請求項9～13のいずれかに記載の映像表示装置。

【請求項15】 前記移動量制限手段は、  
対象となる走査線の部分の輝度および前記対象となる走査線の部分に対して2水平走査期間後の走査線の部分の輝度が所定値以上であり、かつ前記対象となる走査線の部分に対して2水平走査期間前の走査線の部分の輝度、3水平走査期間前の走査線の部分の輝度および3水平走査期間後の走査線の部分の輝度が所定値よりも低い場合、または対象となる走査線の部分の輝度および前記対象となる走

走査線の部分に対して 2 水平走査期間前の走査線の部分の輝度が所定値以上であり、かつ前記対象となる走査線の部分に対して 2 水平走査期間後の走査線の部分の輝度、3 水平走査期間後の走査線の部分の輝度および 3 水平走査期間前の走査線の部分の輝度が所定値よりも低い場合に、前記移動量出力手段から出力される移動制御信号を半分に制限することを特徴とする請求項 1 4 記載の映像表示装置。

【請求項 1 6】 受像管と、

前記受像管内に設けられ、金属筐体を有する電子銃とをさらに備え、

前記垂直速度変調手段は、

輝度信号に基づいて走査線の垂直方向の移動を制御する移動制御信号を生成する移動制御手段と、

前記電子銃の前記金属筐体の周囲から外れた位置でかつ前記受像管の周囲に配置され、前記移動制御手段により生成された前記移動制御信号に基づいて電子ビームの垂直方向の走査速度を変調するための磁界を発生する垂直速度変調コイルを含むことを特徴とする請求項 1 記載の映像表示装置。

【請求項 1 7】 前記電子銃の前記金属筐体の周囲から外れた位置でかつ前記受像管の周囲に配置され、前記水平偏向手段および前記垂直偏向手段を構成する偏向ヨークをさらに備え、

前記垂直速度変調コイルは、前記偏向ヨークの内側に配置されたことを特徴とする請求項 1 6 記載の映像表示装置。

【請求項 1 8】 前記垂直速度変調手段は、

輝度信号に基づいて走査線の垂直方向の移動を制御する移動制御信号を生成する移動制御手段と、

前記移動制御手段により生成された前記移動制御信号の所定の周波数領域を強調する周波数領域強調手段と、

前記周波数領域強調手段により強調された前記移動制御信号に基づいて電子ビームの垂直方向の走査速度を変調するための磁界を発生する垂直速度変調コイルを含むことを特徴とする請求項 1 記載の映像表示装置。

【請求項 1 9】 前記周波数領域強調手段は、

前記移動制御手段により生成された前記移動制御信号の前記所定の周波数領域

を抽出する抽出手段と、

前記移動制御手段により生成された前記移動制御信号と前記抽出手段により抽出された前記周波数領域の信号とを加算する加算手段とを含むことを特徴とする請求項 18 記載の映像表示装置。

【請求項 20】 画面上に水平方向の走査線を順に形成するための電子ビームの垂直方向の走査速度を変調する垂直速度変調装置であって、

輝度信号に基づいて垂直方向における輝度の変化部で所定値以上の輝度を有する走査線の部分が前記所定値よりも低い輝度を有する隣接する他の走査線の部分から遠ざかるように走査線の垂直方向の移動を制御する移動制御信号を生成する移動制御手段と、

前記移動制御手段により生成された移動制御信号に基づいて電子ビームの垂直方向の走査速度を変調するための磁界を発生する垂直速度変調コイルとを備えたことを特徴とする垂直速度変調装置。

【請求項 21】 電子ビームの往復偏向により画面上に形成される往路および復路の走査線を平行にするための平行走査信号を出力する平行走査手段と、

前記移動制御手段により生成された移動制御信号および前記平行走査手段により出力された平行走査信号を合成する合成手段とをさらに備え、

前記垂直速度変調コイルは、前記合成手段により合成された信号に基づいて電子ビームの垂直方向の走査速度を変調するための磁界を発生することを特徴とする請求項 20 記載の垂直速度変調装置。

【請求項 22】 前記移動制御手段は、対象となる走査線の部分に対して所定数の水平走査期間前の走査線の部分の輝度と所定数の水平走査期間後の走査線の部分の輝度との差分および前記対象となる走査線の部分の輝度のレベルに基づいて前記対象となる走査線の部分の移動量を前記移動制御信号として出力することを特徴とする請求項 20 または 21 記載の垂直速度変調装置。

【請求項 23】 前記移動制御手段により生成された前記移動制御信号の所定の周波数領域を強調する周波数領域強調手段をさらに備えたことを特徴とする請求項 20～22 のいずれかに記載の垂直速度変調装置。

【請求項 24】 前記周波数領域強調手段は、



前記移動制御手段により生成された前記移動制御信号の前記所定の周波数領域を抽出する抽出手段と、

前記移動制御手段により生成された前記移動制御信号と前記抽出手段により抽出された前記周波数領域の信号とを加算する加算手段とを含むことを特徴とする請求項 23 記載の垂直速度変調装置。

【請求項 25】 電子ビームを水平方向および垂直方向に偏向させて画面上に水平方向の走査線を順に形成する映像表示方法において、垂直方向における輝度の変化部で所定値以上の輝度を有する走査線の部分が前記所定値よりも低い輝度を有する隣接する他の走査線の部分から遠ざかるように電子ビームの垂直方向の走査速度を変調することを特徴とする映像表示方法。

【請求項 26】 電子ビームを水平方向に往復偏向させて画面上に往路および復路の走査線を形成することを特徴とする請求項 25 記載の映像表示方法。

【請求項 27】 往路および復路の走査線を平行にするための平行走査信号を出力するとともに、輝度信号に基づいて垂直方向における輝度の変化部で走査線の垂直方向の移動を制御する移動制御信号を生成し、前記平行走査信号および前記移動制御信号を合成し、合成された信号に基づいて電子ビームの垂直方向の走査速度を変調するための磁界を発生することを特徴とする請求項 26 記載の映像表示方法。

【請求項 28】 輝度信号に基づいて垂直方向における輝度の変化部を検出し、輝度信号に基づいて前記輝度の変化部における走査線の垂直方向の移動量を前記移動制御信号として出力し、前記復路の走査時に前記移動制御信号の時間軸を反転させることを特徴とする請求項 27 記載の映像表示方法。

【請求項 29】 前記移動制御信号を所定のタイミングで所定の電位にクランプすることを特徴とする請求項 27 または 28 記載の映像表示方法。

【請求項 30】 対象となる走査線の部分に対して所定数の水平走査期間前の走査線の部分の輝度と所定数の水平走査期間後の走査線の部分の輝度との差分および前記対象となる走査線の部分の輝度のレベルに基づいて前記対象となる走査線の部分の移動量を設定することを特徴とする請求項 25～29 のいずれかに記載の映像表示方法。

【請求項 31】 輝度信号に基づいて走査線の垂直方向における移動を制御する移動制御信号を生成し、前記移動制御信号の所定の周波数領域を強調し、前記移動制御信号に基づいて電子ビームの垂直方向の走査速度を変調するための磁界を発生することを特徴とする請求項 25 記載の映像表示方法。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、電子ビームの走査速度の変調による画質補正の機能を有する垂直速度変調装置およびそれを用いた映像表示装置および映像表示方法に関する。

【0002】

【従来の技術】

従来のテレビジョン受像機、ディスプレイ用モニタ装置等の映像表示装置では、一般に、単方向走査方式が用いられている。図 31 は従来の単方向順次走査方式を示す図である。図 31 に示すように、単方向順次走査方式では、画面の左側から右側へ向かってやや斜め下方に走査が行われる。走査線数 525 本の順次走査方式では、水平走査周波数は 31.5 KHz であり、水平走査期間は 31.75  $\mu$ s である。

【0003】

近年、高画質化を図るために双方向走査方式が提案されている。図 32 は双方向順次走査方式を示す図である。図 32 に示すように、奇数番目の走査線は画面の左側から右側へ向かって水平に走査され、偶数番目の走査線は画面の右側から左側へ向かって水平に走査される。走査線数 1050 本の双方向順次走査方式では、水平走査周波数は 63.0 KHz であり、水平走査期間は 15.87  $\mu$ s である。

【0004】

双方向走査方式では、垂直方向における走査線の密度が二倍になるため、解像度が高くなるとともに輝度が向上する。また、往復走査を行っているため、電子ビームの偏向のための電力が低減され、電源回路の規模を小型化することが可能となる。

【0 0 0 5】

【発明が解決しようとする課題】

しかしながら、双方向走査方式では、走査線間の間隔が短くなるため、各走査線の輝度が隣接する走査線の輝度の影響を受けやすくなる。それにより、再生画像の鮮明さが低下する場合が生じる。

【0 0 0 6】

例えば、特開平 1 0 - 2 3 2 9 0 号公報には、電子ビームを垂直方向に速度変調することにより垂直輪郭補正を行うことが開示されている。

【0 0 0 7】

特開平 1 0 - 2 3 2 9 0 号公報に開示された垂直方向の速度変調では、図 3 3 (a), (b) に示すように、輝度が低いレベルから高い方向に変化する点で輝度の低い走査線を輝度の高い走査線に近づけ、輝度が高いレベルから低い方向に変化する点で輝度の高い走査線を輝度の低い走査線に近づけている。例えば、輝度の低い走査線 h 2 を下方向に  $\Delta p$  だけシフトさせ、輝度の高い走査線 h 5 を上方向に  $\Delta p$  だけシフトさせている。

【0 0 0 8】

この特開平 1 0 - 2 3 2 9 0 号公報では、走査線の間隔が密な部分は輝度が明るくなり、走査線の間隔が粗な部分は輝度が暗くなり、その結果、画像の垂直輪郭部分のような輝度変化部分の輝度変化を急峻なものとする事ができると説明されている。

【0 0 0 9】

しかしながら、上記の従来の垂直方向の走査速度の変調方法によれば、本来暗い部分が明るくなり、かえって輪郭がぼけてしまうという現象が生じる。

【0 0 1 0】

本発明の目的は、垂直方向の走査速度の変調により鮮明な再生画像を得ることができる垂直速度変調装置ならびにそれを用いた映像表示装置および映像表示方法を提供することである。

【0 0 1 1】

本発明の他の目的は、垂直方向の走査速度の変調により鮮明な再生画像を得る

ことができるとともに小型化および低コスト化を図ることが可能な垂直速度変調装置ならびにそれを用いた映像表示装置および映像表示方法を提供することである。

【0012】

【課題を解決するための手段】

(1) 第1の発明

第1の発明に係る映像表示装置は、電子ビームを水平方向に偏向させて画面上の水平方向に走査線を形成する水平偏向手段と、電子ビームを垂直方向に偏向させる垂直偏向手段と、垂直方向における輝度の変化部で所定値以上の輝度を有する走査線の部分が所定値よりも低い輝度を有する隣接する他の走査線の部分から遠ざかるように電子ビームの垂直方向の走査速度を変調する垂直速度変調手段とを備えたものである。

【0013】

本発明に係る映像表示装置においては、電子ビームが水平方向および垂直方向に偏向されることにより、画面上に水平方向の走査線が順に形成される。この場合、垂直方向における輝度の変化部で所定値以上の輝度を有する走査線の部分が所定値よりも低い輝度を有する隣接する他の走査線の部分から遠ざかるように電子ビームの垂直方向の走査速度が変調される。

【0014】

それにより、輝度の高い走査線の部分が輝度の低い走査線の部分から遠ざかる方向にシフトされるので、輝度の低い走査線の部分が隣接する輝度の高い走査線の部分の影響を受けにくくなり、輝度の低い走査線の部分が本来の低い輝度レベルになる。また、輝度の高い走査線の部分がさらに輝度の高い走査線の部分に近接するため、輝度の高い走査線の部分が本来の輝度レベルよりも高くなる。その結果、再生画像の垂直方向の輪郭が強調される。

【0015】

(2) 第2の発明

第2の発明に係る映像表示装置は、第1の発明に係る映像表示装置の構成において、水平偏向手段は、電子ビームを水平方向に往復偏向させて画面上に往路お

よび復路の走査線を形成するものである。

【0016】

この場合、双方向走査により高密度の再生画像が得られるとともに、垂直方向の走査速度の変調により垂直方向における画像の輪郭が強調される。その結果、高画質化が図られる。

【0017】

### (3) 第3の発明

第3の発明に係る映像表示装置は、第2の発明に係る映像表示装置の構成において、垂直速度変調手段は、水平偏向手段による往路および復路の走査線を平行にするための平行走査信号を出力する平行走査手段と、輝度信号に基づいて走査線の垂直方向の移動を制御する移動制御信号を生成する移動制御手段と、平行走査手段により出力された平行走査信号および移動制御手段により生成された移動制御信号を合成する合成手段と、合成手段により合成された信号に基づいて電子ビームの垂直方向の走査速度を変調するための磁界を発生する垂直速度変調コイルとを含むものである。

【0018】

この場合、往路および復路の走査線を平行にするための平行走査信号および走査線の垂直方向の移動を制御する移動制御信号が合成され、合成された信号に基づいて垂直速度変調コイルにより電子ビームの垂直方向の走査速度を変調するための磁界が発生される。このように、共通の垂直速度変調コイルにより平行走査および垂直方向の走査速度の変調が行われるので、映像表示装置の小型化および低コスト化が図られる。

【0019】

### (4) 第4の発明

第4の発明に係る映像表示装置は、第3の発明に係る映像表示装置の構成において、移動制御手段は、輝度信号に基づいて垂直方向における輝度の変化部を検出する変化部検出手段と、輝度信号に基づいて変化部検出手段により検出された輝度の変化部における走査線の垂直方向の移動量を移動制御信号として出力する移動量出力手段と、水平偏向手段による復路の走査時に移動量出力手段により出

力される移動制御信号の時間軸を反転させる時間軸反転手段とを含むものである。

【0020】

この場合、輝度信号に基づいて垂直方向における輝度の変化部が検出され、輝度の変化部における走査線の垂直方向の移動量が移動制御信号として出力される。そして、復路の走査時に移動制御信号の時間軸が反転される。それにより、双方向走査における垂直方向の走査速度の変調が可能となる。

【0021】

(5) 第5の発明

第5の発明に係る映像表示装置は、第3または第4の発明に係る映像表示装置の構成において、垂直速度変調手段は、移動制御手段により生成される移動制御信号を所定のタイミングで所定の電位にクランプするクランプ手段をさらに含むものである。

【0022】

この場合、移動制御信号を所定のタイミングで所定の電位にクランプすることにより、各走査線をそれぞれ予め設定された基準位置に形成するとともに、垂直方向における輝度の変化部で各走査線の部分を基準位置から移動させることができる。それにより、各走査線のずれによる画質の劣化が防止される。

【0023】

(6) 第6の発明

第6の発明に係る映像表示装置は、第3、第4または第5の発明に係る映像表示装置の構成において、垂直速度変調手段は、合成手段により合成された信号を増幅する増幅器と、増幅器の利得を制御する利得制御手段とをさらに含むものである。

【0024】

この場合、合成手段により合成された信号が、増幅器により増幅されて垂直速度変調コイルに供給される。特に、利得制御手段により増幅器の利得を制御することにより、走査線間の間隔および輝度の変化部での走査線の部分の移動量を制御することができる。

【 0 0 2 5 】

( 7 ) 第 7 の 発 明

第 7 の 発 明 に 係 る 映 像 表 示 装 置 は、 第 6 の 発 明 に 係 る 映 像 表 示 装 置 の 構 成 に お い て、 利 得 制 御 手 段 は、 水 平 偏 向 手 段 に よ り 画 面 上 に 形 成 さ れ る 走 査 線 の 数 に 基 づ い て 増 幅 器 の 利 得 を 制 御 す る も の で あ る。

【 0 0 2 6 】

こ の 場 合、 画 面 上 に 形 成 さ れ る 走 査 線 の 数 に 応 じ て 走 査 線 間 の 間 隔 お よ び 輝 度 の 変 化 部 で の 走 査 線 の 部 分 の 移 動 量 を 制 御 す る こ と が で き る。 そ れ に よ り、 走 査 線 数 に 応 じ た 画 質 の 向 上 を 図 る こ と が で き る。

【 0 0 2 7 】

( 8 ) 第 8 の 発 明

第 8 の 発 明 に 係 る 映 像 表 示 装 置 は、 第 6 ま た は 第 7 の 発 明 に 係 る 映 像 表 示 装 置 の 構 成 に お い て、 利 得 制 御 手 段 は、 水 平 偏 向 手 段 に よ り 画 面 上 に 形 成 さ れ る 走 査 線 の 位 置 に 応 じ て 増 幅 器 の 利 得 を 制 御 す る も の で あ る。

【 0 0 2 8 】

こ の 場 合、 画 面 上 に 形 成 さ れ る 走 査 線 の 位 置 に 応 じ て 走 査 線 間 の 間 隔 お よ び 輝 度 の 変 化 部 で の 走 査 線 の 部 分 の 移 動 量 を 制 御 す る こ と が で き る。 そ れ に よ り、 画 面 上 の 位 置 に 応 じ た 画 質 の 向 上 を 図 る こ と が で き る。

【 0 0 2 9 】

( 9 ) 第 9 の 発 明

第 9 の 発 明 に 係 る 映 像 表 示 装 置 は、 第 1 の 発 明 に 係 る 映 像 表 示 装 置 の 構 成 に お い て、 垂 直 速 度 変 調 手 段 は、 対 象 と な る 走 査 線 の 部 分 に 対 し て 所 定 数 の 水 平 走 査 期 間 前 の 走 査 線 の 部 分 の 輝 度 と 所 定 数 の 水 平 走 査 期 間 後 の 走 査 線 の 部 分 の 輝 度 と の 差 分 お よ び 対 象 と な る 走 査 線 の 部 分 の 輝 度 の レ ベ ル に 基 づ い て 対 象 と な る 走 査 線 の 部 分 の 移 動 量 を 移 動 制 御 信 号 と し て 出 力 す る 移 動 量 出 力 手 段 と、 移 動 量 出 力 手 段 か ら 出 力 さ れ る 移 動 制 御 信 号 に 基 づ い て 電 子 ビ ー ム の 垂 直 方 向 の 走 査 速 度 を 変 調 す る た め の 磁 界 を 発 生 す る 垂 直 速 度 変 調 コ イ ル と を 含 む も の で あ る。

【 0 0 3 0 】

こ の 場 合、 対 象 と な る 走 査 線 の 部 分 に 対 し て 所 定 の 本 数 前 の 走 査 線 の 部 分 の 輝

度と所定の本数後の走査線の部分の輝度との差分および対象となる走査線の部分の輝度のレベルに基づいて対象となる走査線の部分の移動量が設定される。このようにして輝度の変化量および輝度のレベルに応じて走査線の部分が移動することにより再生画像の垂直方向の輪郭が強調される。

【0031】

(10) 第10の発明

第10の発明に係る映像表示装置は、第9の発明に係る映像表示装置の構成において、移動量出力手段は、対象となる走査線の部分に対して所定数の水平走査期間前の走査線の部分の輝度と所定数の水平走査期間後の走査線の部分の輝度との差分を算出する差分算出手段と、差分算出手段の出力信号に基づいて第1の移動量信号を出力する第1の信号出力手段と、対象となる走査線の部分の輝度に基づいて第2の移動量信号を出力する第2の信号出力手段と、第1の信号出力手段から出力される第1の移動量信号と第2の信号出力手段から出力される第2の移動量信号とを乗算し、乗算結果を移動制御信号として出力する乗算手段とを含むものである。

【0032】

この場合、対象となる走査線の部分に対して所定の本数前の走査線の部分の輝度と所定の本数後の走査線の部分の輝度との差分に基づいて第1の移動量信号が出力されるとともに、対象となる走査線の部分の輝度に基づいて第2の移動量信号が出力され、第1の移動量信号と第2の移動量信号とが乗算され、乗算結果が移動制御信号として出力される。

【0033】

(11) 第11の発明

第11の発明に係る映像表示装置は、第10の発明に係る映像表示装置の構成において、第1の信号出力手段は、差分算出手段の出力信号の値が所定値よりも小さい場合に第1の移動量信号の値を0に設定し、第2の信号出力手段は、対象となる走査線の部分の輝度が所定値よりも小さい場合に第2の移動量信号の値を0に設定するものである。

【0034】



この場合、輝度の変化量が所定値よりも小さい場合および対象となる走査線の部分の輝度が所定値よりも小さい場合に垂直速度変調が行われずに走査線の部分の移動量が0に設定される。

## 【0035】

## (12) 第12の発明

第12の発明に係る映像表示装置は、第9～第11のいずれかの発明に係る映像表示装置の構成において、所定数の水平走査期間前の走査線は2水平走査期間前の走査線であり、所定数の水平走査期間後の走査線は2水平走査期間後の走査線であるものである。

## 【0036】

この場合、対象となる走査線の部分に対して2本前の走査線の部分の輝度と2本後の走査線の部分の輝度との差分および対象となる走査線の部分の輝度に基づいて対象となる走査線の部分の移動量が設定される。

## 【0037】

## (13) 第13の発明

第13の発明に係る映像表示装置は、第9～第11のいずれかの発明に係る映像表示装置の構成において、所定数の水平走査期間前の走査線は1水平走査期間前の走査線であり、所定数の水平走査期間後の走査線は1水平走査期間後の走査線であるものである。

## 【0038】

この場合、対象となる走査線の部分に対して1本前の走査線の部分の輝度と1本後の走査線の部分の輝度との差分および対象となる走査線の部分の輝度に基づいて対象となる走査線の部分の移動量が設定される。

## 【0039】

## (14) 第14の発明

第14の発明に係る映像表示装置は、第9～第13のいずれかの発明に係る映像表示装置の構成において、垂直速度変調手段は、走査線の部分の移動により隣接する走査線の位置が互いに入れ替わらないように走査線の部分の移動量を制限する移動量制限手段をさらに含むものである。

【 0 0 4 0 】

この場合、走査線の部分の移動により隣接する走査線の位置が互いに入れ替わらないように走査線の部分の移動量が制限されるので、画質の劣化が生じない。

【 0 0 4 1 】

( 1 5 ) 第 1 5 の 発 明

第 1 5 の 発 明 に 係 る 映 像 表 示 装 置 は、 第 1 4 の 発 明 に 係 る 映 像 表 示 装 置 の 構 成 において、 移動量制限手段は、 対象となる走査線の部分の輝度および対象となる走査線の部分に対して 2 水平走査期間後の走査線の部分の輝度が所定値以上であり、 かつ対象となる走査線の部分に対して 2 水平走査期間前の走査線の部分の輝度、 3 水平走査期間前の走査線の部分の輝度および 3 水平走査期間後の走査線の部分の輝度が所定値よりも低い場合、 または対象となる走査線の部分の輝度および対象となる走査線の部分に対して 2 水平走査期間前の走査線の部分の輝度が所定値以上であり、 かつ対象となる走査線の部分に対して 2 水平走査期間後の走査線の部分の輝度、 3 水平走査期間後の走査線の部分の輝度および 3 水平走査期間前の走査線の部分の輝度が所定値よりも低い場合に、 移動量出力手段から出力される移動制御信号を半分に制限するものである。

【 0 0 4 2 】

この場合、 隣接する 3 本の走査線の部分の輝度が所定値以上であり、 これら 3 本の走査線よりも前の走査線の部分およびこれら 3 本の走査線よりも後の走査線の部分の輝度が所定値よりも低い場合に、 3 本の走査線のうち両側の走査線の部分が中央の走査線の部分に近づくようにかつ 3 本の走査線の位置が入れ替わらないように両側の走査線の部分が移動する。

【 0 0 4 3 】

( 1 6 ) 第 1 6 の 発 明

第 1 6 の 発 明 に 係 る 映 像 表 示 装 置 は、 第 1 の 発 明 に 係 る 映 像 表 示 装 置 の 構 成 において、 受像管と、 受像管内に設けられ、 金属筐体を有する電子銃とをさらに備え、 垂直速度変調手段は、 輝度信号に基づいて走査線の垂直方向の移動を制御する移動制御信号を生成する移動制御手段と、 電子銃の金属筐体の周囲から外れた位置でかつ受像管の周囲に配置され、 移動制御手段により生成された移動制御信

号に基づいて電子ビームの垂直方向の走査速度を変調するための磁界を発生する垂直速度変調コイルとを含むものである。

【0 0 4 4】

この場合、垂直速度変調コイルにより形成される磁界が電子銃の金属筐体に当たらないので、磁界の中域および高域成分の減衰が起こらない。それにより、垂直速度変調コイルの感度が高くなり、小さな電流で走査線を急峻に変化させることができる。したがって、画像の垂直エッジ部分および水平エッジ部分で走査線が急峻に変化し、画質の劣化が生じない。

【0 0 4 5】

(1 7) 第 1 7 の発明

第 1 7 の発明に係る映像表示装置は、第 1 6 の発明に係る映像表示装置の構成において、電子銃の金属筐体の周囲から外れた位置でかつ受像管の周囲に配置され、水平偏向手段および垂直偏向手段を構成する偏向ヨークをさらに備え、垂直速度変調コイルは、偏向ヨークの内側に配置されたものである。

【0 0 4 6】

この場合、垂直速度変調コイルにより形成される磁界が電子銃の金属筐体に当たらない。

【0 0 4 7】

(1 8) 第 1 8 の発明

第 1 8 の発明に係る映像表示装置は、第 1 の発明に係る映像表示装置の構成において、垂直速度変調手段は、輝度信号に基づいて走査線の垂直方向の移動を制御する移動制御信号を生成する移動制御手段と、移動制御手段により生成された移動制御信号の所定の周波数領域を強調する周波数領域強調手段と、周波数領域強調手段により強調された移動制御信号に基づいて電子ビームの垂直方向の走査速度を変調するための磁界を発生する垂直速度変調コイルとを含むものである。

【0 0 4 8】

この場合、輝度信号に基づいて走査線の垂直方向の移動を制御する移動制御信号が生成され、生成された移動制御信号の所定の周波数領域が強調され、強調された移動制御信号に基づいて電子ビームの垂直方向の走査速度が変調される。そ

れにより、画像の垂直エッジ部分および水平エッジ部分で走査線が急峻に変化し、画質の劣化が生じない。

【0049】

(19) 第19の発明

第19の発明に係る映像表示装置は、第18の発明に係る映像表示装置の構成において、周波数領域強調手段は、移動制御手段により生成された移動制御信号の所定の周波数領域を抽出する抽出手段と、移動制御手段により生成された移動制御信号と抽出手段により抽出された周波数領域の信号とを加算する加算手段とを含むものである。

【0050】

この場合、移動制御信号の所定の周波数領域が抽出され、移動制御信号と抽出された周波数領域の信号とが加算される。それにより、移動制御信号の所定の周波数領域が強調される。

【0051】

(20) 第20の発明

第20の発明に係る垂直速度変調装置は、画面上に水平方向の走査線を順に形成するための電子ビームの垂直方向の走査速度を変調する垂直速度変調装置であって、輝度信号に基づいて垂直方向における輝度の変化部で所定値以上の輝度を有する走査線の部分が所定値よりも低い輝度を有する隣接する他の走査線の部分から遠ざかるように走査線の垂直方向の移動を制御する移動制御信号を生成する移動制御手段と、移動制御手段により生成された移動制御信号に基づいて電子ビームの垂直方向の走査速度を変調するための磁界を発生する垂直速度変調コイルとを備えたものである。

【0052】

本発明に係る垂直速度変調装置においては、輝度信号に基づいて垂直方向における輝度の変化部で所定値以上の輝度を有する走査線の部分が所定値よりも低い輝度を有する隣接する他の走査線の部分から遠ざかるように走査線の垂直方向の移動を制御する移動制御信号が生成され、移動制御信号に基づいて電子ビームの垂直方向の走査速度を変調するための磁界が発生される。

## 【 0 0 5 3 】

それにより、輝度の高い走査線の部分が輝度の低い走査線の部分から遠ざかる方向にシフトされる。したがって、輝度の低い走査線の部分が隣接する輝度の高い走査線の部分の影響を受けにくくなり、輝度の低い走査線の部分が本来の低い輝度レベルになる。また、輝度の高い走査線の部分がさらに輝度の高い走査線の部分に近接するため、輝度の高い走査線の部分が本来の輝度レベルよりも高くなる。その結果、再生画像の垂直方向の輪郭が強調される。

## 【 0 0 5 4 】

## ( 2 1 ) 第 2 1 の 発 明

第 2 1 の発明に係る垂直速度変調装置は、第 2 0 の発明に係る垂直速度変調装置の構成において、電子ビームの往復偏向により画面上に形成される往路および復路の走査線を平行にするための平行走査信号を出力する平行走査手段と、移動制御手段により生成された移動制御信号および平行走査手段により出力された平行走査信号を合成する合成手段とをさらに備え、垂直速度変調コイルは、合成手段により合成された信号に基づいて電子ビームの垂直方向の走査速度を変調するための磁界を発生するものである。

## 【 0 0 5 5 】

この場合、双方向走査により高密度の再生画像が得られるとともに、垂直方向の走査速度の変調により垂直方向における画像の輪郭が強調される。その結果、再生画像の高画質化が図られる。

## 【 0 0 5 6 】

また、双方向走査における往路および復路の走査線を平行にするための平行走査信号および走査線の垂直方向の移動を制御する移動制御信号が合成され、合成された信号に基づいて垂直速度変調コイルにより電子ビームの垂直方向の速度を変調するための磁界が発生される。このように、共通の垂直速度変調コイルにより平行走査および垂直方向の走査速度の変調が行われるので、垂直速度変調装置の小型化および低コスト化が図られる。

## 【 0 0 5 7 】

## ( 2 2 ) 第 2 2 の 発 明

第 2 2 の発明に係る垂直速度変調装置は、第 2 0 または第 2 1 の発明に係る垂直速度変調装置の構成において、移動制御手段は、対象となる走査線の部分に対して所定数の水平走査期間前の走査線の部分の輝度と所定数の水平走査期間後の走査線の部分の輝度との差分および対象となる走査線の部分の輝度のレベルに基づいて対象となる走査線の部分の移動量を移動制御信号として出力するものである。

【 0 0 5 8 】

この場合、対象となる走査線の部分に対して所定の本数前の走査線の部分の輝度と所定の本数後の走査線の部分の輝度との差分および対象となる走査線の部分の輝度のレベルに基づいて対象となる走査線の部分の移動量が設定される。このようにして輝度の変化量および輝度のレベルに応じて走査線の部分が移動することにより再生画像の垂直方向の輪郭が強調される。

【 0 0 5 9 】

( 2 3 ) 第 2 3 の発明

第 2 3 の発明に係る垂直速度変調装置は、第 2 0 ～第 2 2 のいずれかの発明に係る垂直速度変調装置の構成において、移動制御手段により生成された移動制御信号の所定の周波数領域を強調する周波数領域強調手段をさらに備えてもよい。

【 0 0 6 0 】

この場合、移動制御信号の所定の周波数領域が強調され、強調された移動制御信号に基づいて電子ビームの垂直方向の走査速度が変調される。それにより、画像の垂直エッジ部分および水平エッジ部分で走査線が急峻に変化し、画質の劣化が生じない。

【 0 0 6 1 】

( 2 4 ) 第 2 4 の発明

第 2 4 の発明に係る垂直速度変調装置は、第 2 3 の発明に係る垂直速度変調装置の構成において、周波数領域強調手段は、移動制御手段により生成された移動制御信号の所定の周波数領域を抽出する抽出手段と、移動制御信号により生成された移動制御信号と抽出手段により抽出された周波数領域の信号とを加算する加算手段とを含むものである。

【 0 0 6 2 】

この場合、移動制御信号の所定の周波数領域が抽出され、移動制御信号と抽出された周波数領域の信号とが加算される。それにより、移動制御信号の所定の周波数領域が強調される。

【 0 0 6 3 】

( 2 5 ) 第 2 5 の 発 明

第 2 5 の 発 明 に 係 る 映 像 表 示 方 法 は、電 子 ビー ム を 水 平 方 向 お よ び 垂 直 方 向 に 偏 向 さ せ て 画 面 上 に 水 平 方 向 の 走 査 線 を 順 に 形 成 す る 映 像 表 示 方 法 に お い て、垂 直 方 向 に お け る 輝 度 の 変 化 部 で 所 定 値 以 上 の 輝 度 を 有 す る 走 査 線 の 部 分 が 所 定 値 より も 低 い 輝 度 を 有 す る 隣 接 す る 他 の 走 査 線 の 部 分 か ら 遠 ざ か る よ う に 電 子 ビー ム の 垂 直 方 向 の 走 査 速 度 を 変 調 す る も の で あ る。

【 0 0 6 4 】

この場合、輝度の高い走査線の部分が隣接する輝度の低い走査線の部分から遠ざかる方向にシフトされるので、輝度の低い走査線の部分が隣接する輝度の高い走査線の部分の影響を受けにくくなり、輝度の低い走査線の部分が本来の低い輝度レベルになる。また、輝度の高い走査線の部分がさらに輝度の高い走査線の部分に近接するため、輝度の高い走査線の部分が本来の輝度レベルよりも高くなる。その結果、再生画像の垂直方向の輪郭が強調される。

【 0 0 6 5 】

( 2 6 ) 第 2 6 の 発 明

第 2 6 の 発 明 に 係 る 映 像 表 示 方 法 は、第 2 5 の 発 明 に 係 る 映 像 表 示 方 法 に お い て、電 子 ビー ム を 水 平 方 向 に 往 復 偏 向 さ せ て 画 面 上 に 往 路 お よ び 復 路 の 走 査 線 を 形 成 す る も の で あ る。

【 0 0 6 6 】

この場合、双方向走査により高密度の再生画像が得られるとともに、垂直方向の走査速度の変調により垂直方向における画像の輪郭が強調される。その結果、再生画像の高画質化が図られる。

【 0 0 6 7 】

( 2 7 ) 第 2 7 の 発 明

第27の発明に係る映像表示方法は、第26の発明に係る映像表示方法において、往路および復路の走査線を平行にするための平行走査信号を出力するとともに、輝度信号に基づいて垂直方向における輝度の変化部で走査線の垂直方向の移動を制御する移動制御信号を生成し、平行走査信号および移動制御信号を合成し、合成された信号に基づいて電子ビームの垂直方向の走査速度を変調するための磁界を発生するものである。

【0068】

この場合、往路および復路の走査線を平行にするための平行走査信号および走査線の垂直方向の移動を制御する移動制御信号が合成され、合成された信号に基づいて電子ビームの垂直方向の走査速度が変調されるので、平行走査および垂直方向の走査速度の変調のために共通のコイルを用いることができる。それにより、装置の小型化および低コスト化が図られる。

【0069】

(28) 第28の発明

第28の発明に係る映像表示方法は、第27の発明に係る映像表示方法において、輝度信号に基づいて垂直方向における輝度の変化部を検出し、輝度信号に基づいて輝度の変化部における走査線の垂直方向の移動量を移動制御信号として出力し、復路の走査時に移動制御信号の時間軸を反転させるものである。これにより、双方向走査における垂直方向の走査速度の変調が可能となる。

【0070】

(29) 第29の発明

第29の発明に係る映像表示方法は、第27または第28の発明に係る映像表示方法において、移動制御信号を所定のタイミングで所定の電位にクランプするものである。

【0071】

この場合、各走査線をそれぞれ予め定められた基準位置に形成するとともに、垂直方向における輝度の変化部で各走査線の部分を各基準位置から移動させることができる。それにより、各走査線のずれによる画質の劣化が防止される。

【0072】



## (30) 第30の発明

第30の発明に係る映像表示方法は、第25～第29のいずれかの発明に係る映像表示方法において、対象となる走査線の部分に対して所定数の水平走査期間前の走査線の部分の輝度と所定数の水平走査期間後の走査線の部分の輝度との差分および対象となる走査線の部分の輝度のレベルに基づいて対象となる走査線の部分の移動量を設定するものである。

## 【0073】

この場合、対象となる走査線の部分に対して所定の本数前の走査線の部分の輝度と所定の本数後の走査線の部分の輝度との差分および対象となる走査線の部分の輝度のレベルに基づいて対象となる走査線の部分の移動量が設定される。このようにして輝度の変化量および輝度のレベルに応じて走査線の部分が移動することにより再生画像の垂直方向の輪郭が強調される。

## 【0074】

## (31) 第31の発明

第31の発明に係る映像表示方法は、第25の発明に係る映像表示方法において、輝度信号に基づいて走査線の垂直方向における移動を制御する移動制御信号を生成し、移動制御信号の所定の周波数領域を強調し、移動制御信号に基づいて電子ビームの垂直方向の走査速度を変調するための磁界を発生するものである。

## 【0075】

この場合、輝度信号に基づいて走査線の垂直方向の移動を制御する移動制御信号が生成され、生成された移動制御信号の所定の周波数領域が強調され、強調された移動制御信号に基づいて電子ビームの垂直方向の走査速度が変調される。それにより、画像の垂直エッジ部分および水平エッジ部分で走査線が急峻に変化し、画質の劣化が生じない。

## 【0076】

## 【発明の実施の形態】

図1は本発明の一実施例による映像表示装置の全体の構成を示すブロック図である。

## 【0077】

図 1 の映像表示装置は、映像信号処理回路 1、色信号再生回路 2、同期信号分離回路 3、陰極線管 (CRT) 4、水平偏向回路 5、水平速度変調回路 6、高圧出力回路 7、垂直偏向回路 8 および垂直速度変調回路 9 を含む。陰極線管 4 には、水平偏向コイル LH、水平速度変調コイル VMH、垂直偏向コイル LV および垂直速度変調コイル VMV が取り付けられている。

【0078】

映像信号処理回路 1 は、映像信号から輝度信号および色差信号を分離して出力するとともに映像信号を同期信号分離回路 3 に与える。色信号再生回路 2 は、映像信号処理回路 1 から出力される輝度信号および色差信号から色信号を再生し、陰極線管 4 に表示信号 C として与える。同期信号分離回路 3 は、映像信号処理回路 1 から与えられる映像信号から水平同期信号 H および垂直同期信号 V を抽出する。

【0079】

水平偏向回路 5 は、水平ドライブ回路、水平出力回路、歪み補正回路、直線性補正回路および S 字補正コンデンサを含む。この水平偏向回路 5 は、映像信号処理回路 1 から出力される水平同期信号 H に同期して、陰極線管 4 において電子ビームを水平方向に偏向するためののこぎり歯状の水平偏向信号 (水平偏向用電流) を水平偏向コイル LH に供給する。

【0080】

水平速度変調回路 6 は、プリドライブ回路、水平速度変調ドライブ回路等を含み、映像信号処理回路 1 から出力される輝度信号 Y に基づいて、陰極線管 4 において電子ビームを水平方向に速度変調するための水平速度変調信号 (水平速度変調用電流) を水平速度変調コイル VMH に供給し、水平輪郭補正を行う。

【0081】

高圧出力回路 7 は、高圧ドライブ回路、フライバックトランス、ダイナミックオートフォーカス制御回路およびダイナミックオートフォーカス出力回路を含み、フォーカス制御等のために陰極線管 4 に高電圧を印加する。

【0082】

垂直偏向回路 8 は、垂直出力回路を含み、映像信号処理回路 1 から出力される

水平同期信号Hおよび垂直同期信号Vに同期して、陰極線管4において電子ビームを垂直方向に偏向するためののこぎり歯状の垂直偏向信号（垂直偏向用電流） $I_V$ を垂直偏向コイル $L_V$ に供給する。

【0083】

垂直速度変調回路9は、後述する図5に示す構成を有し、映像信号処理回路1から出力される輝度信号Yおよび水平同期信号Hに基づいて、陰極線管4における電子ビームを垂直方向に速度変調するための垂直速度変調信号（垂直速度変調用電流） $S_F$ を垂直速度変調コイル $VM_V$ に供給し、垂直輪郭補正を行う。

【0084】

本実施例の映像表示装置では、双方向走査を行うとともに垂直方向における走査速度の変調（以下、垂直速度変調と呼ぶ）を行う。まず、図2および図3を参照しながら本実施例の映像表示装置において行われる垂直速度変調による垂直輪郭補正について説明する。

【0085】

図2（a）は垂直輪郭補正前の垂直方向における輝度分布の一例を示す図、図2（b）は垂直輪郭補正後の垂直方向における輝度分布の一例を示す図である。走査線 $L_1 \sim L_7$ の本来の輝度を $p_1 \sim p_7$ で表す。走査線 $L_1$ 、 $L_7$ の輝度 $p_1$ 、 $p_7$ は低く、走査線 $L_2$ 、 $L_6$ の輝度 $p_2$ 、 $p_6$ はやや高く、走査線 $L_3$ 、 $L_4$ 、 $L_5$ の輝度 $p_3$ 、 $p_4$ 、 $p_5$ は最も高くなっている。

【0086】

図2（a）に示すように、走査線 $L_1 \sim L_7$ の間隔が等しい場合には、輝度の低い走査線 $L_1$ 、 $L_7$ は隣接する輝度の高い走査線 $L_2$ 、 $L_6$ の影響を受ける。それにより、走査線 $L_1$ 、 $L_7$ の輝度は本来の輝度 $p_1$ 、 $p_7$ よりも高くなり、走査線 $L_1$ 、 $L_7$ は本来の輝度よりも白く見える。その結果、再生画像の垂直方向の輪郭がぼけて見えることになる。

【0087】

そこで、図2（b）に示すように、輝度の高い走査線 $L_2$ 、 $L_6$ をそれぞれ隣接する輝度の低い走査線 $L_1$ 、 $L_7$ から遠ざかる方向にシフトさせる。それにより、輝度の低い走査線 $L_1$ 、 $L_7$ が隣接する輝度の高い走査線 $L_2$ 、 $L_6$ の影響

を受けにくくなり、走査線 L1, L7 の輝度が本来の低いレベルになる。また、輝度の高い走査線 L2, L6 がさらに輝度の高い走査線 L3, L5 に近接するため、走査線 L2, L6 の輝度は本来の輝度  $p_2$ ,  $p_6$  よりも高いレベルになり、白レベルに近づく。その結果、再生画像の垂直方向の輪郭が強調される。

【0088】

図3 (a) は垂直輪郭補正前の走査線およびその輝度分布の一例を示す図、図3 (b) は垂直輪郭補正後の走査線およびその輝度分布の一例を示す図である。

【0089】

図3 (a), (b) において、走査線 L1, L2, L6, L7 の輝度を 10% とし、走査線 L3, L5 の輝度を 70% とし、走査線 L4 の輝度を 100% とする。

【0090】

図3 (a) に示すように、輝度が 70% の走査線 L3, L5 は輝度が 10% の走査線 L2, L6 にそれぞれ隣接する。この場合、図3 (b) に示すように、輝度の高い走査線 L3, L5 を輝度の低い走査線 L2, L6 からそれぞれ遠ざける。それにより、輝度の低い走査線 L2, L6 が輝度の高い走査線 L3, L5 の影響を受けにくくなる。

【0091】

このように、明るい走査線を暗い走査線から遠ざけることにより、本来暗い走査線がより暗く見え、本来明るい走査線がより明るく見える。その結果、垂直方向における画像の輪郭が強調される。

【0092】

双方向走査では、画面上で各走査線を平行に走査させる必要がある。ここで、図4 を参照しながら平行走査について説明する。なお、以下の説明において、双方向走査において往路の走査をトレースと呼び、復路の走査をリトレースと呼ぶ。

【0093】

図4 (a) は図1 の垂直偏向回路 8 から出力される垂直偏向信号  $I_V$  の波形図、図4 (b) は後述する平行走査回路 11 から出力される平行走査信号  $S_A$  の波

形図、図 4 (c) は垂直偏向信号 I V および平行走査信号 S A に基づく平行走査を示す図である。なお、図 4 (c) では、走査線数を  $m$  としている。

【0094】

図 4 (a) の垂直偏向信号 I V の周期は垂直同期信号 V の周期と等しく、図 4 (b) の平行走査信号 S A の周期は水平同期信号 H の周期と等しい。電子ビームは、垂直偏向信号 I V および平行走査信号 S A により 1 垂直走査期間で 1 水平走査期間ごとに階段状に上から下へ偏向されるとともに図 1 の水平偏向回路 5 から出力される水平偏向信号により左から右へまたは右から左へ偏向される。それにより、図 4 (c) に示すように、電子ビームが画面上で平行走査される。

【0095】

図 5 は図 1 の垂直速度変調回路 9 の構成を示すブロック図である。また、図 6 (a) は垂直輪郭補正前の走査線の一例を示す図、図 6 (b) は垂直輪郭補正後の走査線の一例を示す図である。さらに、図 7 は図 5 の垂直速度変調回路 9 の動作を示す信号波形図である。

【0096】

図 5 において、垂直速度変調回路 9 は、平行走査回路 11、垂直相関検出回路 12、リトレース期間反転回路 13、クランプ回路 14、合成回路 15、増幅器 16 および CPU (中央演算処理装置) 17 を含む。増幅器 16 には、CPU 17 から利得制御信号 S G が与えられる。

【0097】

本実施例では、水平偏向回路 5 および水平偏向コイル L H が水平偏向手段に相当し、垂直偏向回路 8 および垂直偏向コイル L V が垂直偏向手段に相当し、垂直速度変調回路 9 および垂直速度変調コイル V M V が垂直速度変調手段に相当する。また、平行走査回路 11 が平行走査手段に相当し、垂直相関検出回路 12、リトレース期間反転回路 13 およびクランプ回路 14 が移動制御手段を構成し、合成回路 15 が合成手段に相当する。さらに、クランプ回路 14 がクランプ手段に相当し、CPU 17 が利得制御手段に相当する。

【0098】

次に、図 7 の信号波形図を参照しながら図 5 の垂直速度変調回路の動作を説明

する。ここでは、図 6 に示す再生画像を表示するものとする。

【0099】

なお、実際には、後述する垂直相関検出回路 12 およびリトース期間反転回路 13 においてそれぞれ 1 水平走査期間ずつ信号の遅延が生じるが、図 7 の信号波形図では、本実施例の概念的な理解を容易にするために信号の遅延は考慮していない。

【0100】

図 6 (a) に示すように、走査線 L1, L2, L5, L6 の輝度が高く、走査線 L3, L4 の一部の輝度が低くなっている。この場合、図 6 (b) に示すように、走査線 L3 の輝度の低い部分に隣接する走査線 L2 の部分を走査線 L3 から遠ざける方向にシフトさせる。また、走査線 L4 の輝度の低い部分に隣接する走査線 L5 の部分を走査線 L4 から遠ざける方向にシフトさせる。

【0101】

図 5 の平行走査回路 11 は、水平同期信号 H に同期してのこぎり歯状の平行走査信号 SA を出力する。垂直相関検出回路 12 は、輝度信号 Y に基づいて垂直方向における輝度の変化が所定値を超える部分を検出し、走査線の移動量を示す移動制御信号 SB を出力する。

【0102】

本例では、移動制御信号 SB に負の移動量を示すパルス P1 および正の移動量を示すパルス P2 が現われている。この場合、パルス P1 の箇所で走査線が上方にシフトされ、パルス P2 の箇所で走査線が下方にシフトされる。

【0103】

リトース期間反転回路 13 は、トレース期間に垂直相関検出回路 12 から出力される移動制御信号 SB をそのまま出力し、リトース期間に垂直相関検出回路 12 から出力される移動制御信号 SB の時間軸を反転させ、得られた信号を移動制御信号 SC として出力する。この移動制御信号 SC は、平均の電圧レベルが 0V となるように変化する。

【0104】

クランプ回路 14 は、リトース期間反転回路 13 から出力される移動制御信

号 SC を水平同期信号 H のタイミングで所定の直流電圧  $V_0$  にクランプし、クランプされた移動制御信号 SD を出力する。

【0105】

合成回路 15 は、平行走査回路 11 から出力される平行走査信号 SA およびクランプ回路 14 から出力される移動制御信号 SD を合成し、合成された信号を垂直速度変調信号 SE として出力する。

【0106】

増幅器 16 は、合成回路 15 から出力される垂直速度変調信号 SE を利得制御信号 SG により設定された利得で増幅し、増幅された垂直速度変調信号 SF で垂直速度変調コイル VMV を駆動する。

【0107】

なお、増幅器 16 の利得は、利得制御信号 SG により制御することができる。それにより、図 8 に示すように、走査線間の間隔を調整することができる。図 8 (a), (b) は異なる走査線数の双方向順次走査を示す図である。

【0108】

図 8 (b) の双方向順次走査では、図 8 (a) の双方向順次走査に比べて走査線数が 2 倍になり、走査線間の間隔は 2 分の 1 になっている。

【0109】

例えば、走査線数 525 本の双方向順次走査の場合には、増幅器 16 の利得を 2 に設定し、走査線数 1050 本の双方向順次走査の場合には、増幅器 16 の利得を 1 に設定する。図 7 において、利得が 2 の場合の垂直速度変調信号 SF の波形は破線で示され、利得が 1 の場合の垂直速度変調信号 SF の波形は実線で示される。

【0110】

また、増幅器 16 の利得を制御することにより、図 8 (a), (b) に示すように、画面の上部および下部での走査線間の間隔  $\Delta L_2$ ,  $\Delta L_4$  を、画面の中央部での走査線間の間隔  $\Delta L_1$ ,  $\Delta L_3$  に比べて大きく設定することができる。それにより、図 1 の陰極線管 4 の表面の上部および下部の湾曲形状の影響を補正することができる。この場合には、画面の上部および下部での垂直速度変調による

走査線の移動量は、画面の中央部での垂直速度変調による走査線の移動量に比べて大きくなる。

【0111】

図9は図5の垂直相関検出回路12の構成を示すブロック図である。

図9において、垂直相関検出回路12は、A/D（アナログ／デジタル）変換器21、丸め回路22、遅延回路23、24、インバータ25、加算器26、上下エッジ検出部27、移動量設定部28およびANDゲート29を含む。

【0112】

A/D変換器21は、図1の映像信号処理回路1から与えられる輝度信号Yを8ビットのデジタル信号に変換する。このデジタル信号は、符号無し2進数表現で表される。丸め回路22は、A/D変換器21から出力される8ビットのデジタル信号に丸め処理を行い、4ビットのデジタル信号aを出力する。

【0113】

遅延回路23は、丸め回路22から出力されるデジタル信号aを1水平走査期間遅延させ、遅延された4ビットのデジタル信号bを出力する。遅延回路24は、遅延回路23から出力されたデジタル信号bを1水平走査期間遅延させ、遅延された4ビットのデジタル信号cを出力する。

【0114】

インバータ25は、遅延回路24から出力されたデジタル信号cを反転させる。加算器26は、丸め回路22から出力されたデジタル信号aとインバータ25から出力されたデジタル信号とを加算する。それにより、デジタル信号aとデジタル信号cとの減算結果 $a - c$ が得られる。デジタル信号aとデジタル信号cとの減算結果 $a - c$ は2の補数表現で表される。すなわち、減算結果 $a - c$ のMSB（最上位ビット）が“1”のときには負の数を表わし、MSBが“0”のときには正の数を表す。この減算結果 $a - c$ は上下エッジ検出部27に与えられる。

【0115】

上下エッジ検出部27には、予め図5のCPU17から4ビットのしきい値MAGTHが与えられる。上下エッジ検出部27は、加算器26から与えられる減算結果 $a - c$ に基づいてエッジ有無信号eおよび上下エッジ判定信号dを出力す



る。ここで、垂直方向において低い輝度から高い輝度に変化する箇所を上エッジと呼び、高い輝度から低い輝度に変化する箇所を下エッジと呼ぶ。

## 【0116】

上下エッジ検出部27は、減算結果 $a - c$ のMSBビットが“0”のとき、すなわち $a - c \geq 0$ のとき、上エッジがあると判定し、上下エッジ判定信号 $d$ を“1”にする。また、上下エッジ検出部27は、減算結果 $a - c$ のMSBビットが“1”のとき、すなわち $a - c < 0$ のとき、下エッジがあると判定し、上下エッジ判定信号 $d$ を“0”にする。さらに、上下エッジ検出部27は、減算結果 $a - c$ が0以外のときに上エッジまたは下エッジがあると判定し、エッジ有無信号 $e$ を“1”とし、減算結果 $a - c$ が0のときに上エッジおよび下エッジがないと判定し、エッジ有無信号 $e$ を“0”にする。

## 【0117】

移動量設定部28には、予めCPU17から与えられる8個の4ビットの定数 $MTH_n$ により移動量変換テーブルが設定されている。ここで、 $n = 0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7$ である。移動量設定部28は、遅延回路23から出力されるデジタル信号 $b$ 、上下エッジ検出部27から出力されるエッジ有無信号 $e$ および上下エッジ判定信号 $d$ ならびに移動量変換テーブルに基づいて移動量を決定する。

## 【0118】

図10は移動量変換テーブルの第1の例を示す図である。図10の例では、定数 $MTH_0, MTH_1, MTH_2, MTH_3, MTH_4, MTH_5, MTH_6, MTH_7$ にそれぞれ移動量“0000”, “0001”, “0010”, “0011”, “0100”, “0101”, “0110”, “0111”が設定されている。

## 【0119】

移動量設定部28は、デジタル信号 $b$ の値と一致する $n$ の値を有する定数 $MTH_n$ に設定された移動量を選択する。例えば、デジタル信号 $b$ の値が4のときには、定数 $MTH_4$ に設定された移動量“0100”(=4)を選択する。

## 【0120】

この移動量設定部 28 は、上下エッジ判定信号 d が “0” のときに、選択した移動量をそのまま出力し、上下エッジ判定信号 d が “1” のときに、移動量を負の値に変換して出力する。また、移動量設定部 28 は、エッジ有無信号 e が “0” のときには、選択した移動量を 0 に変換して出力する。すなわち、上エッジまたは下エッジがない場合には、走査線の移動量は 0 となる。

## 【0121】

ANDゲート 29 の一方の入力端子には移動量設定部 28 から出力される移動量が与えられ、他方の入力端子には垂直速度変調オンオフ信号 VVMON が与えられる。垂直速度変調オンオフ信号 VVMON が “1” のときには、垂直速度変調がオンになる。この場合、ANDゲート 29 は、移動量設定部 28 から与えられる移動量を出力する。また、垂直速度変調オンオフ信号 VVMON が “0” のときには、垂直速度変調がオフになる。この場合、ANDゲート 29 の出力信号は “0” となる。ANDゲート 29 の出力信号は、移動制御信号 SB として図 5 のリトレース期間反転回路 13 に与えられる。

## 【0122】

移動量設定部 28 に設定される移動量変換テーブルは CPU 17 により任意に変更することができる。

## 【0123】

図 11 は移動量変換テーブルの第 2 の例を示す図である。図 11 の例では、定数 MTH0, MTH1, MTH2 に移動量 “0000” が設定されている。また、定数 MTH3, MTH4, MTH5, MTH6, MTH7 にそれぞれ移動量 “0011”, “0100”, “0101”, “0110”, “0111” が設定されている。この場合、デジタル信号 b の値が 2 以下のときには走査線の移動量が 0 となる。すなわち、輝度が所定レベル以下の走査線はシフトされない。

## 【0124】

図 12 は移動量変換テーブルの第 3 の例を示す図である。図 12 の例では、定数 MTH0, MTH1, MTH2, MTH3 に移動量 “0000” が設定され、定数 MTH4, MTH5, MTH6, MTH7 に移動量 “0111” が設定されている。この場合、輝度が所定レベル以上の走査線は一律に同じ移動量ずつシフ

トされる。

【0125】

図13は移動量変換テーブルの第4の例を示す図である。図13の例では、定数MTH0, MTH1, MTH2に“0000”が設定され、定数MTH3, MTH4, MTH5, MTH6, MTH7にそれぞれ移動量“0001”, “0010”, “0011”, “0100”, “0101”が設定されている。この場合、雑音の影響を除去するコアリング処理が行われる。

【0126】

図14は図5のリトレース期間反転回路13の構成を示すブロック図である。

図14に示すように、リトレース期間反転回路13は、メモリ41, 42、選択回路43、D/A変換器44、コンデンサ45および制御回路46を含む。メモリ41はトレース期間のデータを記憶するために用いられる。また、メモリ42はリトレース期間のデータを記憶するために用いられる。

【0127】

制御回路46は、ライトイネーブル信号TWRE、ライトアドレス信号TWADR、リードイネーブル信号TRDE、リードアドレス信号TRADR、ライトイネーブル信号RWRE、ライトアドレス信号RWADR、リードイネーブル信号RRDE、リードアドレス信号RRADRおよび選択信号SELを発生する。

【0128】

メモリ41には、ライトイネーブル信号TWRE、ライトアドレス信号TWADR、リードイネーブル信号TRDEおよびリードアドレス信号TRADRが与えられる。また、メモリ42には、ライトイネーブル信号RWRE、ライトアドレス信号RWADR、リードイネーブル信号RRDEおよびリードアドレス信号RRADRが与えられる。選択回路43には選択信号SELが与えられる。

【0129】

図9の垂直相関検出回路12から出力される移動制御信号SBは、入力データDIとしてメモリ41, 42に与えられる。メモリ41, 42から読み出されたデータは、選択回路43の一方の入力端子S1および他方の入力端子S2にそれぞれ与えられる。

## 【0130】

選択回路43は、選択信号SELに応答して一方の入力端子S1または他方の入力端子S2に与えられるデータを選択し、選択されたデータを出力データDOとしてD/A変換器44に与える。D/A変換器44は、選択回路43から与えられたデータをアナログ信号に変換してコンデンサ45の一方の端子に与える。コンデンサ45の他方の端子から移動制御信号SCが出力される。コンデンサ45によりD/A変換器44の出力信号の直流成分が除去される。それにより、移動制御信号SCは、その平均の電圧レベルが0Vになるように変化する。この移動制御信号SCは図5のクランプ回路14に与えられる。

## 【0131】

なお、図9の例では、A/D変換器21から出力される8ビットのデジタル信号を丸め回路22により4ビットのデジタル信号に変換しているが、丸め回路22を設けずにA/D変換器21から出力される8ビットのデジタル信号を遅延回路23および加算器26に与えてもよい。また、デジタル信号a, b, cのビット数は4ビットまたは8ビットに限らず他のビット数に設定してもよい。

## 【0132】

図15は図14のリトレース期間反転回路13の動作を示すタイミングチャートである。

## 【0133】

ここでは、1水平走査期間の入力データDIを0~Nで表わす。そして、メモリ41, 42において入力データ0~Nが記憶されるアドレスを同様に0~Nで表す。また、ライトイネーブル信号TWRE、リードイネーブル信号TRDE、ライトイネーブル信号RWREおよびリードイネーブル信号RRDEは、ローレベルのときにイネーブル状態を表すものとする。

## 【0134】

まず、メモリ41に与えられるライトイネーブル信号TWREがイネーブル状態となる。このとき、メモリ41にライトアドレス信号TWADRが0~Nの順に与えられる。それにより、メモリ41のアドレス0~Nに順に入力データDIが書き込まれる。

## 【0135】

次に、メモリ41に与えられるリードイネーブル信号TRDEがイネーブル状態になる。このとき、メモリ41にリードアドレス信号TRADRが0～Nの順に与えられる。それにより、メモリ41のアドレス0～Nから順にデータが読み出される。

## 【0136】

メモリ41に与えられるリードイネーブル信号TRDEがイネーブル状態になっているときに、メモリ42に与えられるライトイネーブル信号RWREがイネーブル状態になる。このとき、メモリ42にライトアドレス信号RWADRが0～Nの順に与えられる。それにより、メモリ42のアドレス0～Nに順に入力データDIが書き込まれる。

## 【0137】

次に、メモリ41に与えられるライトイネーブル信号TWREがイネーブル状態になっているときに、メモリ42に与えられるリードイネーブル信号RRDEがイネーブル状態になる。このとき、メモリ42にリードアドレス信号RRADRがN～0の順に与えられる。それにより、メモリ42のアドレスN～0からデータが順に読み出される。

## 【0138】

上記の動作が交互に繰り返される。選択回路43は、メモリ41の読み出し動作時に入力端子S1に与えられるデータを選択的に出力データDOとして出力し、メモリ42の読み出し動作時に入力端子S2に与えられるデータを選択的に出力データDOとして出力する。

## 【0139】

このようにして、トレース期間にメモリ41から読み出されたデータが出力データDOとなり、リトレース期間にメモリ42から読み出されたデータが出力データDOとなる。メモリ42では、データが書き込み順序と逆の順序で読み出されるので、リトレース期間には、時間軸が反転された出力データDOが得られる。

## 【0140】

本実施例の映像表示装置においては、双方向順次走査において輝度の高い走査線の部分が隣接する輝度の低い走査線の部分から遠ざかる方向にシフトされるので、高密度の画像において垂直方向の輪郭が強調され、鮮明な画像が得られる。その結果、再生画像の高画質化が図られる。

## 【0141】

また、双方向順次走査における平行走査および垂直輪郭補正が共通の垂直速度変調コイルVMVにより行われるので、映像表示装置の小型化および低コスト化が図られる。

## 【0142】

さらに、クランプ回路14により移動制御信号SDが所定の電圧にクランプされるので、各走査線が本来の基準位置に保持されつつ垂直方向における輝度の変化部で走査線の部分が各基準位置から移動する。それにより、走査線のずれによる画質の劣化が防止される。

## 【0143】

また、垂直相関検出回路12による垂直方向における輝度の変化部の検出がリトレース期間反転回路13による移動制御信号の時間軸の反転よりも前に行われるので、垂直相関検出回路12の構成が複雑化せず、回路規模が削減される。

## 【0144】

図16は図5の垂直相関検出回路12の構成の他の例を示すブロック図である。

## 【0145】

図16の垂直相関検出回路12は、A/D変換器61、遅延回路62、63、64、65、エッジ量検出部66、変換テーブル67、68、乗算器69、遅延回路70、リミッタ71、ANDゲート72および特異点検出部73を含む。

## 【0146】

A/D変換器61は、図1の映像信号処理回路1から与えられる輝度信号Yを8ビットのデジタル信号a1に変換する。遅延回路62は、A/D変換器61から出力されたデジタル信号a1を1水平走査期間遅延させ、遅延された8ビットのデジタル信号b1を出力する。遅延回路63は、遅延回路62から出力された

デジタル信号 b 1 を 1 水平走査期間遅延させ、遅延された 8 ビットのデジタル信号 c 1 を出力する。遅延回路 6 4 は、遅延回路 6 3 から出力されたデジタル信号 c 1 を 1 水平走査期間遅延させ、遅延された 8 ビットのデジタル信号 d 1 を出力する。遅延回路 6 5 は、遅延回路 6 4 から出力されたデジタル信号 d 1 を 1 水平走査期間遅延させ、遅延された 8 ビットのデジタル信号 e 1 を出力する。

【0147】

エッジ量検出部 6 6 は、遅延回路 6 5 から出力されたデジタル信号 e 1 と A/D 変換器 6 1 から出力されたデジタル信号 a 1 との差分を算出し、その差分をエッジ量信号 f 1 として出力する。

【0148】

ここで、遅延回路 6 3 から出力されるデジタル信号 c 1 が対象となる走査線の部分の輝度に相当し、遅延回路 6 5 から出力されるデジタル信号 e 1 が対象となる走査線の部分に対して 2 水平走査期間前の走査線の部分の輝度に相当し、A/D 変換器 6 1 から出力されるデジタル信号 a 1 が対象となる走査線の部分に対して 2 水平走査期間後の走査線の部分の輝度に相当する。したがって、エッジ量信号 f 1 は、対象となる走査線の部分に対して 2 水平走査期間前の走査線の部分の輝度と 2 水平走査期間後の走査線の部分の輝度との差分を示す。

【0149】

変換テーブル 6 7 は、エッジ量が所定値以上のときに対象となる走査線の部分が上下に移動するようにエッジ量信号 f 1 を後述する方法で変換し、変換信号 g 1 を出力する。一方、変換テーブル 6 8 は、対象となる走査線の輝度が所定値以上のときに対象となる走査線の部分が上下に移動するように遅延回路 6 3 から出力されるデジタル信号 c 1 を後述する方法で変換し、変換信号 h 1 を出力する。

【0150】

乗算器 6 9 は、変換テーブル 6 7 から出力される変換信号 g 1 と変換テーブル 6 8 から出力される変換信号 h 1 とを乗算し、乗算結果を移動制御信号として出力する。遅延回路 7 0 は、乗算器 6 9 から出力される移動制御信号を 1 水平走査期間遅延させる。この遅延回路 7 0 は、遅延回路 6 2 から乗算器 6 9 を経由してリミッタ 7 1 に至るまでの信号の遅延量と後述する特異点検出部 7 3 での信号の

遅延量とを一致させるために設けられている。

【0151】

リミッタ71は、特異点検出部73から与えられる特異点検出信号H1に基づいて対象となる走査線の移動量を制限する。すなわち、リミッタ71は、特異点検出部73により特異点が検出された場合には、遅延回路70から出力される移動制御信号を半分に制限し、特異点検出部73により特異点が検出されない場合には遅延回路70から出力される移動制御信号をそのまま出力する。

【0152】

ANDゲート72の一方の入力端子にはリミッタ71から出力される移動制御信号が与えられ、他方の入力端子には垂直速度変調オンオフ信号VVMONが与えられる。垂直速度変調オンオフ信号VVMONが“1”のときには、垂直速度変調がオンになる。この場合、ANDゲート72が、リミッタ71から与えられる移動制御信号を出力する。また、垂直速度変調オンオフ信号VVMONが“0”のときには、垂直速度変調がオフになる。この場合、ANDゲート72の出力信号は“0”となる。ANDゲート72の出力信号は、移動制御信号SBとして図5のリトレース期間反転回路13に与えられる。

【0153】

図17(a)は変換テーブル67の特性の一例を示す図である。図17(a)の例では、エッジ量信号f1の値に応じて変換信号g1の値が0から2.0まで変化する。エッジ量信号f1の値が所定値よりも小さい場合には、変換信号g1の値は0となる。すなわち、垂直速度変調はエッジ量が多い部分で効果があるので、エッジ量が所定値よりも小さい場合には、垂直速度変調が行われないうにコアリング処理により走査線の移動量が0に設定される。

【0154】

この場合、エッジ量とは、対象となる走査線の部分に対して2水平走査期間前の走査線の部分の輝度と2水平走査期間後の走査線の部分の輝度との差分に相当する。

【0155】

エッジ量信号f1が所定値以上の場合には、エッジ量信号f1の値に応じて変



換信号  $g_1$  の値が増加する。すなわち、エッジ量が大きいほど走査線の移動量が大きく設定される。この場合、特性線  $L_a$  の増加開始点  $P_a$  および傾きは画質補正のパラメータとして使用し、最も効果のある状態に設定する。この特性線  $L_a$  は、1 次曲線でもよく、2 次曲線でもよく、あるいは他の曲線でもよい。変換信号  $g_1$  の値 1.0 は 2 本の走査線間の間隔に相当する。

【0156】

図 17 (b) は変換テーブル 68 の特性の一例を示す図である。図 17 (b) の例では、デジタル信号  $c_1$  の値に応じて変換信号  $h_1$  の値が 0 から 1.0 まで変化する。データ信号  $c_1$  の値が所定値よりも小さい場合には、変換信号  $h_1$  の値は 0 となる。すなわち、垂直速度変調は対象となる走査線の部分の輝度が高い場合に効果があるので、輝度が所定値よりも低い場合には垂直速度変調が行われないようにコアリング処理により走査線の移動量が 0 に設定される。

【0157】

デジタル信号  $c_1$  の値が所定値以上の場合には、デジタル信号  $c_1$  の値に応じて変換信号  $h_1$  の値が増加する。すなわち、対象となる走査線の輝度が高いほど走査線の移動量が大きく設定される。この場合、特性線  $L_b$  の増加開始点  $P_b$  および傾きは画質補正のパラメータとして使用し、最も効果のある状態に設定する。この特性線  $L_b$  は、1 次曲線でもよく、2 次曲線でもよく、あるいは他の曲線でもよい。変換信号  $h_1$  の値 1.0 は 2 本の走査線間の間隔に相当する。

【0158】

図 18 は図 16 の垂直相関検出回路 12 による垂直速度変調の一例を示す図であり、(a) は立ち上がりエッジ (上エッジ) を示し、(b) は立ち下がりエッジ (下エッジ) を示す。

【0159】

図 18 において、走査線  $L_0 \sim L_9$  の輝度をそれぞれ  $P_0 \sim P_9$  で示す。なお、斜線の丸印で示される走査線  $L_1, L_3, L_5, L_7, L_9$  は補間処理により得られた走査線である。

【0160】

図 18 (a) の例では、走査線  $L_2$  から走査線  $L_6$  にかけて輝度  $P_2 \sim P_6$  が

徐々に増加している。走査線 L3 の輝度 P3 は所定のしきい値レベル E<sub>TH</sub> よりも低いので、走査線 L3 は移動しない。走査線 L4 の輝度 P4 および走査線 L5 の輝度 P5 は所定のしきい値レベル E<sub>TH</sub> を超えているので、走査線 L4 および走査線 L5 が走査線 L6 に近づくように移動する。このようにして、3本の走査線 L4, L5, L6 が集中することにより、垂直方向の輪郭が強調され、鮮明な画像が得られる。その結果、再生画像の高画質化が図られる。

【0161】

図 18 (b) の例では、走査線 L3 から走査線 L7 にかけて輝度 P3 ~ P7 が徐々に減少している。走査線 L6 の輝度 P6 は所定のしきい値レベル E<sub>TH</sub> よりも低いので、走査線 L6 は移動しない。走査線 L4 の輝度 P4 および走査線 L5 の輝度 P5 は所定のしきい値レベル E<sub>TH</sub> を超えているので、走査線 L4 および走査線 L5 が走査線 L3 に近づくように移動する。このようにして、3本の走査線 L3, L4, L5 が集中することにより、垂直方向の輪郭が強調され、鮮明な画像が得られる。その結果、再生画像の高画質化が図られる。

【0162】

図 19 は図 16 の特異点検出部 73 の構成の一例を示すブロック図である。

図 19 に示すように、特異点検出部 73 は、2 値化部 111、遅延回路 112, 113, 114, 115、インバータ 116, 117, 118, 119、AND ゲート 120, 121 および OR ゲート 122 を含む。

【0163】

2 値化部 111 には、所定のしきい値  $t_h$  が与えられる。2 値化部 111 は、図 16 の A/D 変換器 61 から出力されるデジタル信号 a1 をしきい値  $t_h$  に基づいて 2 値化し、1 ビットのデジタル信号 A1 を出力する。遅延回路 112 は、2 値化部 111 から出力されたデジタル信号 A1 を 1 水平走査期間遅延させ、遅延された 1 ビットのデジタル信号 B1 を出力する。遅延回路 113 は、遅延回路 112 から出力されたデジタル信号 B1 を 2 水平走査期間遅延させ、遅延された 1 ビットのデジタル信号 C1 を出力する。遅延回路 114 は、遅延回路 113 から出力されたデジタル信号 C1 を 2 水平走査期間遅延させ、遅延された 1 ビットのデジタル信号 D1 を出力する。遅延回路 115 は、遅延回路 114 から出力

されたデジタル信号D1を1水平走査期間遅延させ、遅延された1ビットのデジタル信号E1を出力する。

【0164】

また、インバータ116は、2値化部111から出力されるデジタル信号A1を反転させる。インバータ117は、遅延回路112から出力されるデジタル信号B1を反転させる。インバータ118は、遅延回路114から出力されるデジタル信号D1を反転させる。インバータ119は、遅延回路115から出力されるデジタル信号E1を反転させる。

【0165】

ANDゲート120の4つの入力端子には、インバータ117の出力信号、遅延回路113から出力されるデジタル信号C1、遅延回路114から出力されるデジタル信号D1およびインバータ119の出力信号がそれぞれ与えられる。ANDゲート121の4つの入力端子には、インバータ116の出力信号、遅延回路112から出力されるデジタル信号B1、遅延回路113から出力されるデジタル信号C1およびインバータ118の出力信号がそれぞれ与えられる。ANDゲート120の出力信号F1およびANDゲート121の出力信号G1はORゲート122の2つの入力端子にそれぞれ与えられる。ORゲート122の出力信号は特異点検出信号H1として図16のリミッタ71に与えられる。

【0166】

次に、図20は特異点検出の一例を示す図である。図21は図19の特異点検出回路73における各部の信号の論理を示す図である。図20および図21を参照しながら図19の特異点検出回路73の動作を説明する。

【0167】

図20において、走査線L0～L9の輝度をP0～P9で示す。また、斜線の丸印で表される走査線L1, L3, L5, L7, L9は補間処理により得られた走査線である。

【0168】

図20の例では、走査線L4の輝度P4が所定のしきい値レベルETHよりも高く、かつ走査線L4のエッジ量（すなわち走査線L6の輝度P6と走査線L2

の輝度 P2 との差分) が所定値よりも大きいので、走査線 L4 を走査線 L3 から遠ざける方向に移動させる。また、走査線 L6 の輝度 P6 が所定のしきい値レベル ETH よりも高く、かつ走査線 L6 のエッジ量 (すなわち走査線 L8 の輝度と走査線 L4 の輝度 P4 との差分) が所定値よりも大きいので、走査線 L6 を走査線 L7 から遠ざける方向に移動させる。このとき、走査線 L4 を 2 走査線分移動させ、かつ走査線 L6 を 2 走査線分移動させると、走査線 L4 の位置と走査線 L6 の位置とが入れ替わってしまう。そのため、走査線 L4 を立ち上がりの特異点として移動量を半分に制限し、走査線 L6 を立ち下がりの特異点として移動量を半分に制限する。

【0169】

走査線 L4 が立ち上がりの特異点であるか否かの検出は、デジタル信号 A1, B1, C1, D1, E1 がそれぞれ走査線 L7, L6, L4, L2, L1 の輝度 P7, P6, P4, P2, P1 に相当する場合に行われる。この場合、デジタル信号 A1 ~ E1 はそれぞれ “0”、 “1”、 “1”、 “0” および “0” となる。それにより、図 21 に示すように、AND ゲート 121 の出力信号 G1 が “1” となり、特異点検出信号 H1 が “1” となる。

【0170】

また、走査線 L6 が立ち下がりの特異点であるか否かの検出は、デジタル信号 A1, B1, C1, D1, E1 がそれぞれ走査線 L9, L8, L6, L4, L3 の輝度 P9, P8, P6, P4, P3 に相当する場合に行われる。この場合、デジタル信号 A1 ~ E1 はそれぞれ “0”、 “0”、 “1”、 “1” および “0” となる。それにより、図 21 に示すように、AND ゲート 120 の出力信号 F1 が “1” となり、特異点検出信号 H1 が “1” となる。

【0171】

特異点検出信号 H1 が “1” のときには、図 16 のリミッタ 71 により移動制御信号が半分に制限される。したがって、走査線 L4 は走査線 L5 に近づくように移動し、走査線 L6 は走査線 L5 に近づくように移動する。この場合の移動量は、それぞれ 2 本の走査線間の間隔以下となる。

【0172】

走査線数 525 本のインタレース走査方式の映像信号を走査線数 525 本のプログレッシブ走査方式（順次走査方式）の映像信号に変換した場合、表示可能な垂直周波数（垂直解像度）は動画時に  $525/4$  本となり、静止画時に  $525/2$  本となる。ここでは、 $525/2$  本程度の垂直解像度に相当する垂直周波数成分を高域成分と呼び、 $525/4$  本程度の垂直解像度に相当する垂直周波数成分を中域成分と呼ぶ。

## 【0173】

図 16 の垂直相関検出回路 12 では、対象となる走査線の部分に対して 2 垂直走査期間前の走査線の部分の輝度と 2 垂直走査期間後の走査線の部分の輝度との差分を算出することにより垂直方向の中域成分を抽出している。そのため、中域成分を多く含む画像において輪郭強調を効果的に行うことが可能となる。特に、白文字の画質を十分に改善することが可能となる。

## 【0174】

例えば、走査線数 525 本のインタレース走査方式では、映像信号をエンコードする際にフリッカを防止するため、垂直周波数をある程度帯域制限することにより垂直方向の高域成分を低減させている。また、インタレース走査方式の場合、動画の垂直解像度は静止画の垂直解像度の半分となり、一般の画像では、動画の割合が格段に高くなっている。

## 【0175】

したがって、走査線数 525 本のインタレースの走査方式の映像信号を走査線数 525 本のプログレッシブ走査方式の映像信号に変換した後にさらに走査線数 1050 本のプログレッシブ走査方式の映像信号に変換する映像表示装置では、図 16 の垂直相関検出回路 12 を用いることにより、画像の輪郭強調を効果的に行うことができる。

## 【0176】

また、セットトップボックス（STB）から入力される走査線数 525 本のプログレッシブ走査方式の映像信号は、走査線数 525 本のインタレース走査方式の映像信号を補間ラインを用いてプログレッシブ走査方式に変換することにより得られるので、走査線数 525 本のインタレース走査方式の映像信号と同様に垂

直方向の高域成分に比べて垂直方向の中域成分を多く含んでいる。したがって、セットトップボックスから入力される走査線数 525 本のプログレッシブ走査方式の映像信号を走査線数 1050 本のプログレッシブ走査方式の映像信号に変換する映像表示装置では、図 16 の垂直相関検出回路 12 を用いることにより画像の輪郭強調を効果的に行うことができる。

【0177】

一方、通常の走査線数 525 本のプログレッシブ走査方式の映像信号は高い垂直解像度を有する。そのため、走査線数 525 本のプログレッシブ走査方式の映像信号を走査線数 1050 本のプログレッシブ走査方式の映像信号に変換する映像表示装置では、静止画および動画にかかわらず高い解像度の補間ラインを合成することができる。したがって、このような場合、対象となる走査線の部分に対して 1 水平走査期間前の走査線の部分の輝度と 1 水平走査期間後の走査線の部分の輝度との差分を算出することにより垂直方向の高域成分を抽出することが好ましい。次に、中域成分および高域成分の抽出が可能な垂直相関検出回路について説明する。

【0178】

図 22 は図 3 の垂直相関検出回路 12 の構成のさらに他の例を示すブロック図である。

【0179】

図 22 の垂直相関検出回路 12 においては、図 16 の垂直相関検出回路 12 の構成に加えて、エッジ量検出部 74、変換テーブル 75、76、乗算器 77 および混合器 78 がさらに設けられている。図 22 の垂直相関検出回路 12 の他の部分の構成は、図 16 の垂直相関検出回路 12 の構成と同様である。

【0180】

エッジ量検出部 74 は、遅延回路 64 から出力されたデジタル信号 d1 と遅延回路 62 から出力されたデジタル信号 b1 との差分を算出し、その差分をエッジ量信号として出力する。ここで、遅延回路 64 から出力されるデジタル信号 d1 が対象となる走査線の部分に対して 1 水平走査期間前の走査線の部分の輝度に相当し、遅延回路 62 から出力されるデジタル信号 b1 が対象となる走査線の部分

に対して 1 水平走査期間後の走査線の部分の輝度に相当する。したがって、エッジ量検出部 7 4 から出力されるエッジ量信号は、対象となる走査線の部分に対して 1 水平走査期間前の走査線の部分の輝度と 1 水平走査期間後の走査線の部分の輝度との差分を示す。

## 【0 1 8 1】

変換テーブル 7 5 は、エッジ量が所定値以上のときに対象となる走査線の部分が上下に移動するようにエッジ量検出部 7 4 から出力されるエッジ量信号を変換テーブル 6 7 と同様にして変換し、変換信号を出力する。一方、変換テーブル 7 6 は、対象となる走査線の輝度が所定値以上のときに対象となる走査線の部分が上下に移動するように変換テーブル 6 8 と同様にして遅延回路 6 3 から出力されるデジタル信号 c 1 を変換し、変換信号を出力する。

## 【0 1 8 2】

乗算器 7 7 は、変換テーブル 7 5 から出力される変換信号と変換テーブル 7 6 から出力される変換信号とを乗算し、乗算結果を移動制御信号として出力する。混合器 7 8 は、制御信号 C N T に応答して乗算器 6 9 から出力される移動制御信号および乗算器 7 7 から出力される移動制御信号にそれぞれ重み付けを行って加算し、移動制御信号として出力する。図 2 2 の垂直相関検出回路 1 2 の他の部分の動作は、図 1 6 の垂直相関検出回路 1 2 の動作と同様である。

## 【0 1 8 3】

図 2 2 の垂直相関検出回路 1 2 においては、混合器 7 8 により乗算器 6 9 から出力される移動制御信号および乗算器 7 7 から出力される移動制御信号の重み付けを調整することにより、中域成分を多く含む画像および高域成分を多く含む画像において垂直方向の輪郭を効果的に強調することが可能となる。

## 【0 1 8 4】

図 2 3 および図 2 4 は C R T 4 および垂直速度変調コイル V M V の位置関係を示す水平方向の断面図である。図 2 3 に垂直速度変調コイル V M V の配置の一例を示し、図 2 4 に垂直速度変調コイル V M V の配置の他の例を示す。

## 【0 1 8 5】

図 2 3 および図 2 4 に示すように、C R T 4 のガラスバルブ 4 0 1 は、円筒状

のネック部401aと膨らんだコーン部401bとを有する。ガラスバルブ401のネック部401a内に電子銃410が配置されている。電子銃410には、複数の電極を構成する複数の金属筐体411が設けられている。偏向ヨーク420は、図1の水平偏向コイルLHおよび垂直偏向コイルLVを含む。この偏向ヨーク420は、CRT4の外側におけるネック部401aとコーン部401bとの境界部を含む位置に配置されている。

## 【0186】

図23の例では、垂直速度変調コイルVMVがCRT4のネック部401aの周囲に配置されている。一方、図24の例では、垂直速度変調コイルVMVがCRT4のネック部401aとコーン部401bとの境界部の周囲でかつ偏向ヨーク420の内側に配置されている。

## 【0187】

図25は図23および図24の垂直速度変調コイルVMVによる垂直速度変調の例を示す図である。図25(a)は画像の一例を示し、図25(b)は図23の垂直速度変調コイルVMVによる走査線の変化を示し、図25(c)は図24の垂直速度変調コイルVMVによる走査線の変化を示す。

## 【0188】

図25(a)の画像において、矩形の領域501の輝度は低く、周囲の領域502の輝度は高い。図25(b)には、図25(a)に破線で示す領域R1の拡大図が示される。垂直速度変調により、輝度の高い走査線L11の部分が隣接する走査線L10の輝度の低い部分から遠ざかるように電子ビームの垂直方向の走査速度が変調される。

## 【0189】

垂直速度変調コイルVMVをCRT4のネック部401aの周囲に配置した図23の例では、垂直速度変調コイルVMVにより形成される磁界が電子銃410の金属筐体411に当たる。磁界の低域成分は金属筐体411を透過するが、中域および高域成分は金属筐体411にうず電流を発生させ、熱に変換される。そのため、磁界の中域および高域成分が電子銃410の金属筐体411で減衰される。それにより、磁界の中域および高域成分に対して磁界の低域成分の利得が相



対的に大きくなる。その結果、図 25 (b) に示すように、走査線 L 10 の輝度の低い部分に隣接する走査線 L 11 の部分 600 が垂直方向に急峻に移動することができない。

#### 【0190】

これに対して、垂直速度変調コイル VMV を垂直偏向ヨーク 420 の内側に配置した図 24 の例では、垂直速度変調コイル VMV により形成される磁界が電子銃 410 の金属筐体 411 に当たらないので、磁界の中域および高域成分の減衰が起こらない。それにより、垂直速度変調コイル VMV の感度が高くなり、小さな電流で走査線を急峻に変化させることができる。その結果、図 25 (c) に示すように、走査線 L 10 の輝度の低い部分に隣接する走査線 L 11 の部分 600 が垂直方向に急峻に移動することができる。

#### 【0191】

このように、垂直速度変調コイル VMV を偏向ヨーク 420 の内側に配置した場合には、画像の垂直エッジ部分および水平エッジ部分で走査線が急峻に変化し、画質の劣化が生じない。

#### 【0192】

図 26 は図 1 の映像表示装置に用いられる垂直速度変調回路の構成の他の例を示すブロック図である。

#### 【0193】

図 26 の垂直速度変調回路 9a が図 5 の垂直速度変調回路 9 と異なるのは、垂直相関検出回路 12 とリトレース期間反転回路 13 との間に周波数補償回路 18 が設けられている点である。

#### 【0194】

図 26 の垂直相関検出回路 12 は、輝度信号 Y に基づいて垂直方向における輝度の変化が所定値を超える部分を検出し、走査線の移動量を示す移動制御信号 SB1 を出力する。周波数補償回路 18 は、垂直相関検出回路 12 から出力される移動制御信号 SB1 に対して後述する方法で周波数補償を行い、移動制御信号 SB2 を出力する。リトレース期間反転回路 13 は、トレース期間に周波数補償回路 18 から出力される移動制御信号 SB2 をそのまま出力し、リトレース期間に

周波数補償回路 18 から出力される移動制御信号 SB2 の時間軸を反転させ、得られた信号を移動制御信号 SC として出力する。

## 【0195】

本例では、周波数補償回路 18 が周波数領域強調手段に相当する。

図 26 の垂直速度変調回路 9 a の他の部分の構成および動作は図 5 の垂直速度変調回路 9 の構成および動作と同様である。

## 【0196】

図 27 は図 26 の垂直速度変調回路 9 a の周波数補償回路 18 の構成を示すブロック図である。

## 【0197】

周波数補償回路 18 は、中高域周波数分離部 181、利得制御回路 182 および加算器 183 を含む。中高域周波数分離部 181、利得制御回路 182 および加算器 183 はデジタル回路により構成されてもよく、アナログ回路により構成されてもよい。

## 【0198】

中高域周波数分離部 181、利得制御回路 182 および加算器 183 がアナログ回路により構成される場合には、図 26 の垂直相関検出回路 12 と周波数補償回路 18 との間に D/A (デジタル/アナログ) 変換器を設け、周波数補償回路 18 とリトレース期間反転回路 13 との間に A/D 変換器を設ける。

## 【0199】

中高域周波数分離部 181 は、例えばアナログハイパスフィルタまたは 1 次微分回路により構成される。図 28 は中高域周波数分離部 181 の構成の一例を示す回路図である。図 28 の中高域周波数分離部 181 は、キャパシタ 184 および抵抗 185 からなる 1 次微分回路により構成される。

## 【0200】

本例では、中高域周波数分離部 181 が抽出手段に相当し、加算器 183 が加算手段に相当する。

## 【0201】

図 29 は図 27 の周波数補償回路 18 の動作を示す信号波形図である。次に、

図 29 の信号波形図を参照しながら図 27 の周波数補償回路 18 の動作を説明する。

#### 【0202】

中高域周波数分離部 181 は、移動制御信号 SB1 を 1 次微分し、微分信号 EG1 を出力する。移動制御信号 SB1 の低レベルの期間 T1 において、走査線が下に移動するものとする。また、移動制御信号 SB1 の中間レベルの期間 T2 においては、走査線が上下に移動しない。図 26 の垂直相関検出回路 12 から出力される移動制御信号 SB1 は中高域周波数分離部 181 および加算器 183 に与えられる。利得制御回路 182 は、中高域周波数分離部 181 から出力された微分信号 EG1 を予め設定された利得で増幅し、増幅された微分信号 EG2 を加算器 183 に与える。加算器 183 は、移動制御信号 SB1 と微分信号 EG2 とを加算し、移動制御信号 SB2 を出力する。移動制御信号 SB2 においては、エッジ部分が強調されている。

#### 【0203】

その結果、図 25 (a) の画像の例では、図 25 (c) と同様に、走査線 L10 の輝度の低い部分に隣接する走査線 L11 の部分 600 が垂直方向に急峻に移動することができる。したがって、図 26 の垂直速度変調回路 9a を用いた場合には、垂直速度変調コイル VMV を偏向ヨーク 420 の内側に配置した図 24 の場合と同様に、画像の垂直エッジ部分および水平エッジ部分で走査線が急峻に変化し、画質の劣化が生じない。

#### 【0204】

上記のように、図 24 の垂直速度変調コイル VMV の配置を用いた場合には、垂直速度変調コイル VMV による磁界が電子銃 410 の構造による影響を受けないため、図 5 の垂直速度変調回路 9 の信号の特性がそのまま CRT4 の管面に現れる。したがって、周波数補償回路を設けることなく、画質の劣化の生じない垂直速度変調が実現される。

#### 【0205】

図 26 の垂直速度変調回路 9a を用いた場合には、CRT4 および偏向ヨーク 420 の構造を変更することなく、画質の劣化の生じない垂直速度変調が実現さ

れる。

【0206】

図30は垂直速度変調回路の構成のさらに他の例を示すブロック図である。図30の垂直速度変調回路9bは、単方向走査方式の映像表示装置に用いられる。

【0207】

図30において、垂直速度変調回路9bは、垂直相関検出回路12、周波数補償回路18および増幅器16を含む。垂直相関検出回路12および増幅器16の構成および動作は、図5および図26の垂直相関検出回路12および増幅器16の構成および動作と同様である。また、周波数補償回路18の構成および動作は、図26の周波数補償回路18の構成および動作と同様である。

【0208】

図30の垂直速度変調回路9bを用いた場合には、単方向走査において画像の垂直エッジ部分および水平エッジ部分で走査線が急峻に変化し、画質の劣化の生じない垂直走査変調が実現される。

【0209】

【発明の効果】

本発明によれば、輝度の高い走査線の部分が隣接する輝度の低い走査線の部分から遠ざかるように垂直方向の走査速度を変調することにより、垂直方向における画像の輪郭が強調される。その結果、鮮明な再生画像が得られる。

【0210】

また、双方向走査において垂直方向の走査速度を変調することにより、高密度の画像において垂直方向の輪郭が強調される。その結果、再生画像の高画質化が図られる。

【0211】

さらに、平行走査信号および移動制御信号を合成することにより、共通の垂直速度変調コイルで平行走査および垂直方向の走査速度の変調が行われる。その結果、垂直速度変調装置および映像表示装置の小型化および低コスト化が図られる。

【0212】

また、垂直速度変調コイルを電子銃の金属筐体の周囲から外れた位置でかつ受像管の周囲に配置することにより、あるいは移動制御信号の所定の周波数領域を強調することにより、画像の垂直エッジ部分および水平エッジ部分で走査線が急峻に変化し、画質の劣化が生じない。

【図面の簡単な説明】

【図 1】

本発明の一実施例における映像表示装置の構成を示すブロック図

【図 2】

(a) 垂直輪郭補正前の垂直方向における輝度分布の一例を示す図、(b) 垂直輪郭補正後の垂直方向における輝度分布の一例を示す図

【図 3】

(a) 垂直輪郭補正前の走査線およびその輝度分布の一例を示す図、(b) 垂直輪郭補正後の走査線およびその輝度分布の一例を示す図

【図 4】

(a) 垂直偏向回路から出力される垂直偏向信号の波形図、(b) 平行走査回路から出力される平行走査信号の波形図、(c) 垂直偏向信号および平行走査信号に基づく平行走査を示す図

【図 5】

図 1 の垂直速度変調回路の構成を示すブロック図

【図 6】

(a) 垂直輪郭補正前の走査線の一例を示す図、(b) 垂直輪郭補正後の走査線の一例を示す図

【図 7】

図 5 の垂直速度変調回路の動作を示す信号波形図

【図 8】

(a) 双方向順次走査の一例を示す図、(b) 双方向順次走査の他の例を示す図

【図 9】

図 5 の垂直相関検出回路の構成を示すブロック図

【図 1 0】

移動量変換テーブルの第 1 の例を示す図

【図 1 1】

移動量変換テーブルの第 2 の例を示す図

【図 1 2】

移動量変換テーブルの第 3 の例を示す図

【図 1 3】

移動量変換テーブルの第 4 の例を示す図

【図 1 4】

図 5 のリトレース期間反転回路の構成を示すブロック図

【図 1 5】

図 1 4 のリトレース期間反転回路の動作を示すタイミングチャート

【図 1 6】

垂直相関検出回路の構成の他の例を示すブロック図

【図 1 7】

図 1 6 の変換テーブルの特性の一例を示す図

【図 1 8】

図 1 6 の垂直相関検出回路による垂直速度変調の一例を示す図

【図 1 9】

図 1 6 の特異点検出部の構成の一例を示す図

【図 2 0】

特異点検出の一例を示す図

【図 2 1】

図 1 9 の特異点検出回路における各部の信号の論理を示す図

【図 2 2】

垂直相関検出回路の構成のさらに他の例を示すブロック図

【図 2 3】

CRT および垂直速度変調コイルの位置関係の一例を示す水平方向の断面図

【図 2 4】

C R T および垂直速度変調コイルの位置関係の他の例を示す水平方向の断面図

【図 2 5】

図 2 3 および図 2 4 の垂直速度変調コイルによる垂直速度変調の例を示す図

【図 2 6】

図 1 の映像表示装置に用いられる垂直速度変調回路の構成の他の例を示すブロック図

【図 2 7】

図 2 6 の垂直速度変調回路の周波数補償回路の構成を示すブロック図

【図 2 8】

中高域周波数分離部の構成の一例を示す回路図

【図 2 9】

図 2 7 の周波数補償回路の動作を示す信号波形図

【図 3 0】

垂直速度変調回路の構成のさらに他の例を示すブロック図

【図 3 1】

単方向順次走査方式を示す図

【図 3 2】

双方向順次走査方式を示す図

【図 3 3】

( a ) 従来の垂直輪郭補正における垂直方向の輝度分布を示す図、 ( b ) 従来の垂直輪郭補正における走査線の移動を示す図

【符号の説明】

- 1 映像信号処理回路
- 3 同期信号分離回路
- 4 陰極線管
- 5 水平偏向回路
- 8 垂直偏向回路
- 9, 9 a, 9 b 垂直速度変調回路
- 1 1 平行走査回路

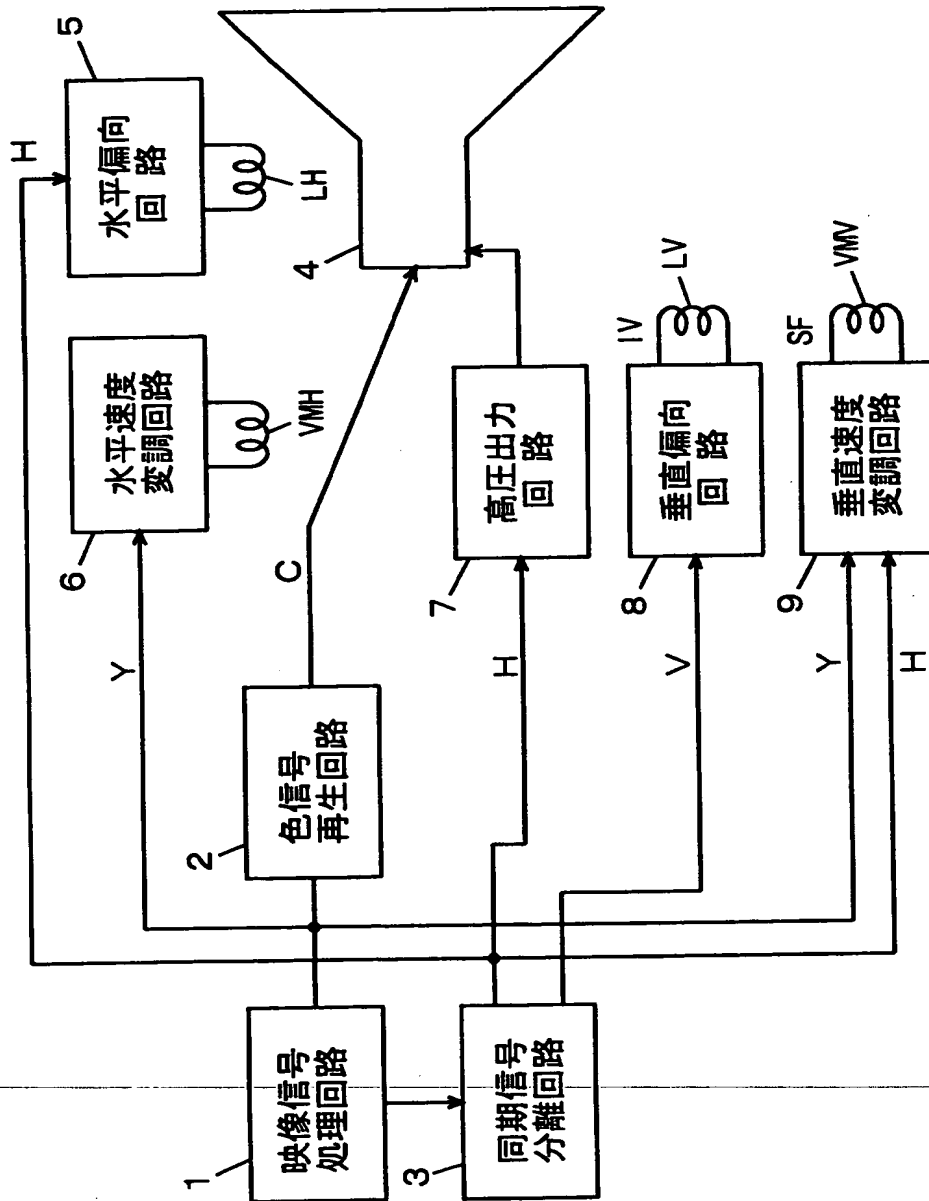
- 12 垂直相関検出回路
- 13 リトレース期間反転回路
- 14 クランプ回路
- 15 合成回路
- 16 増幅器
- 17 CPU
- 18 周波数補償回路
- 23, 24 遅延回路
- 25 インバータ
- 26 加算器
- 27 上下エッジ検出部
- 28 移動量設定部
- 41, 42 メモリ
- 43 選択回路
- 45 コンデンサ
- 46 制御回路
- 62, 63, 64, 65, 112, 113, 114, 115 遅延回路
- 66, 74 エッジ量検出部
- 67, 68, 75, 76 変換テーブル
- 69, 77 乗算器
- 181 中高域周波数分離部
- 183 加算器
- 401a ネック部
- 401b コーン部
- 410 電子銃
- 420 偏向ヨーク
- 411 金属筐体
- VMV 垂直速度変調コイル



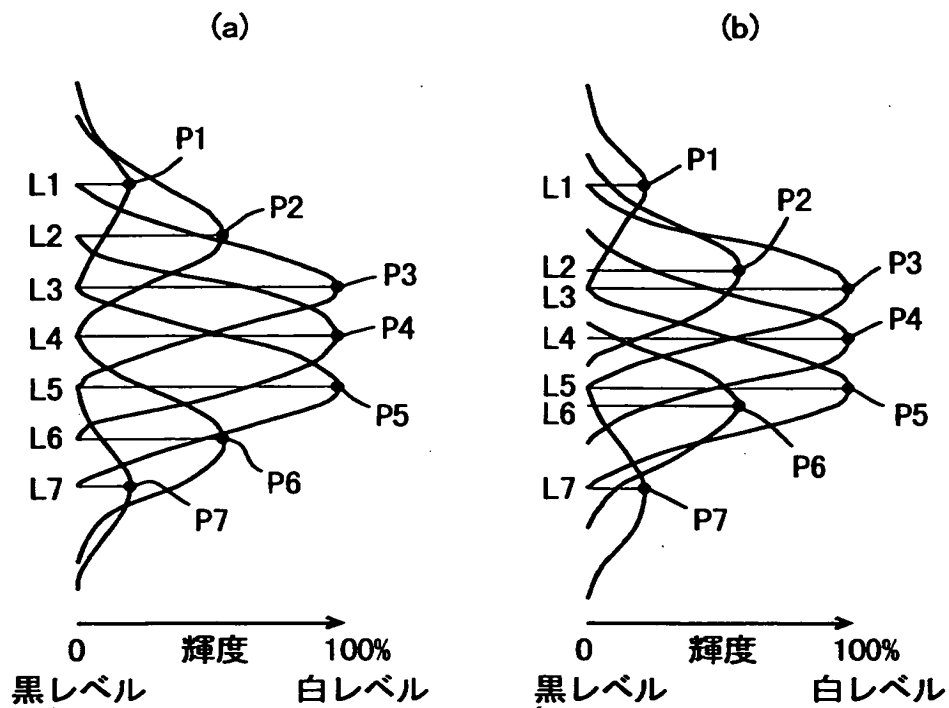
【書類名】

図面

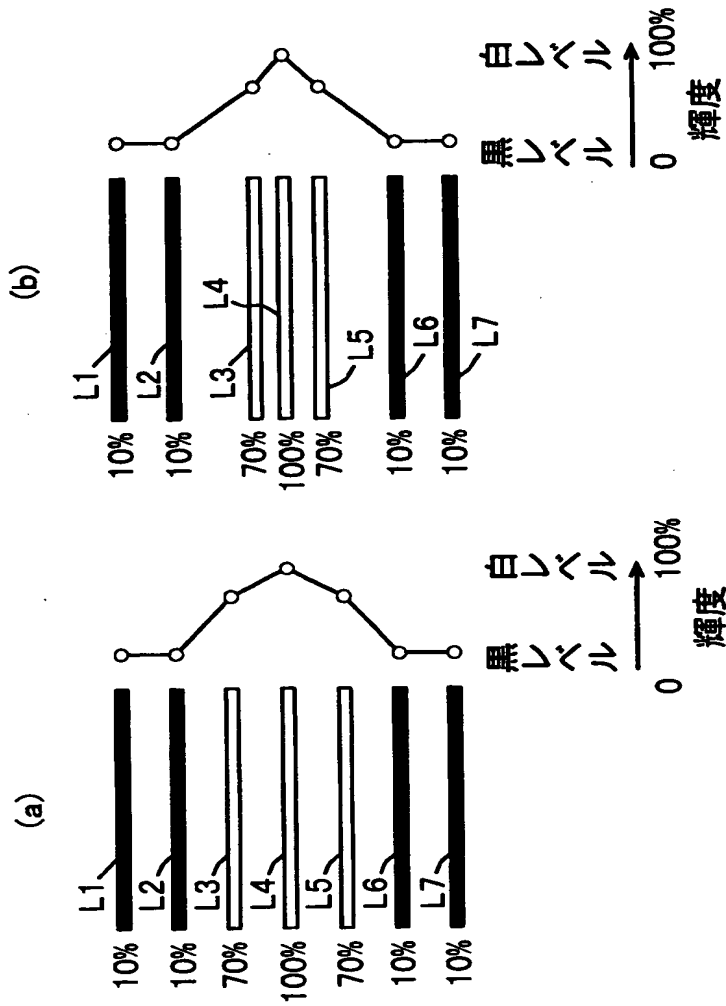
【図 1】



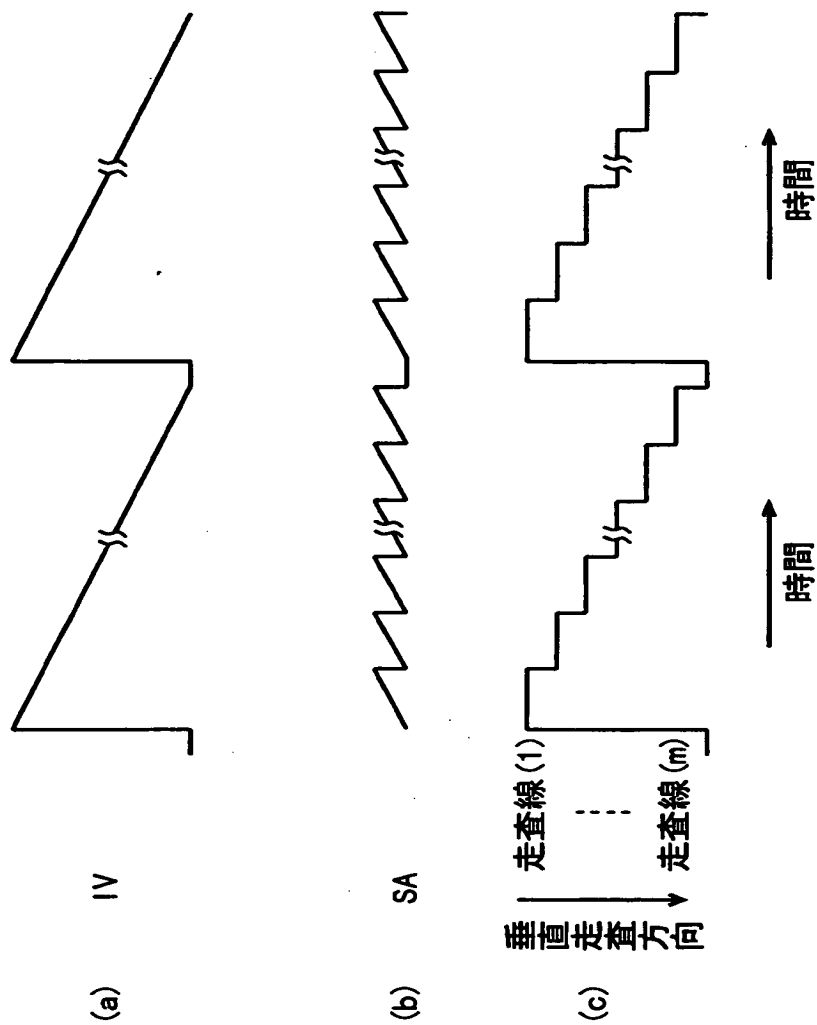
【図 2】



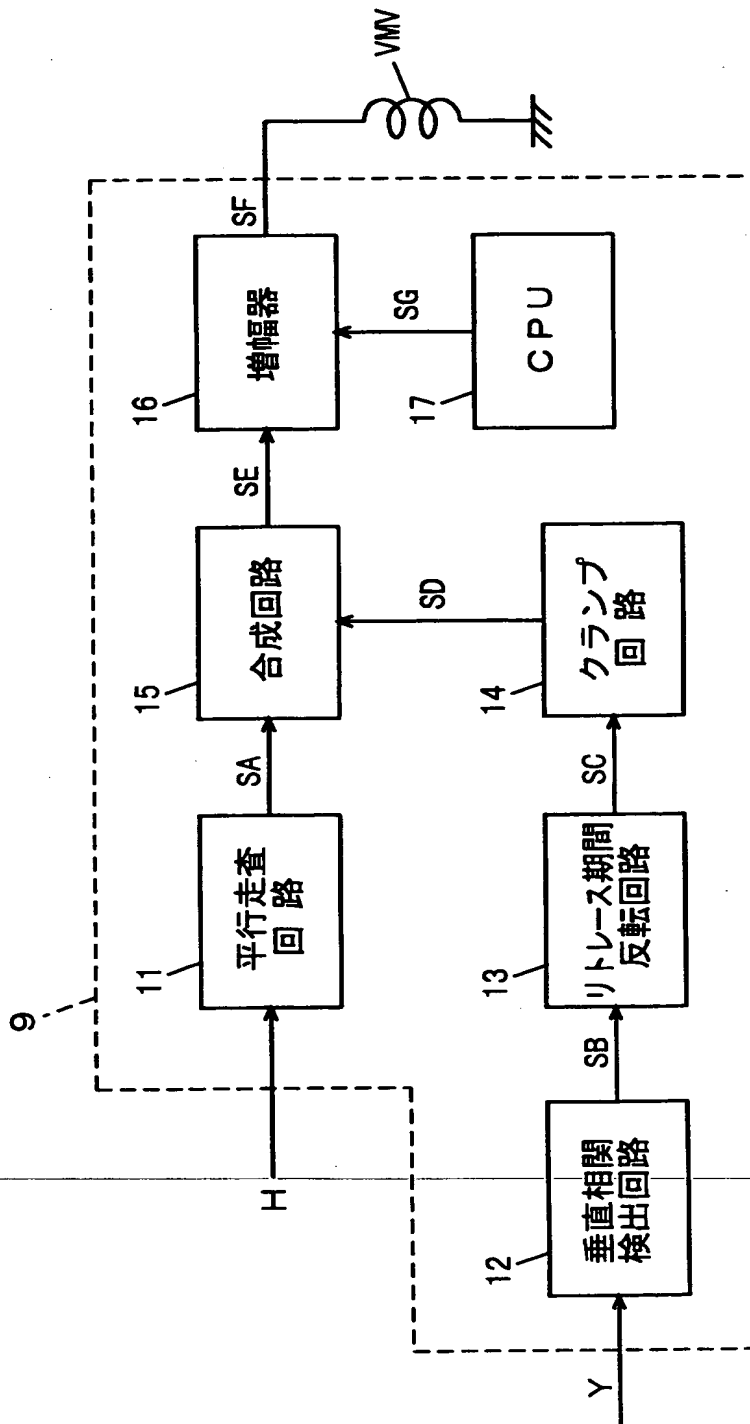
【図 3】



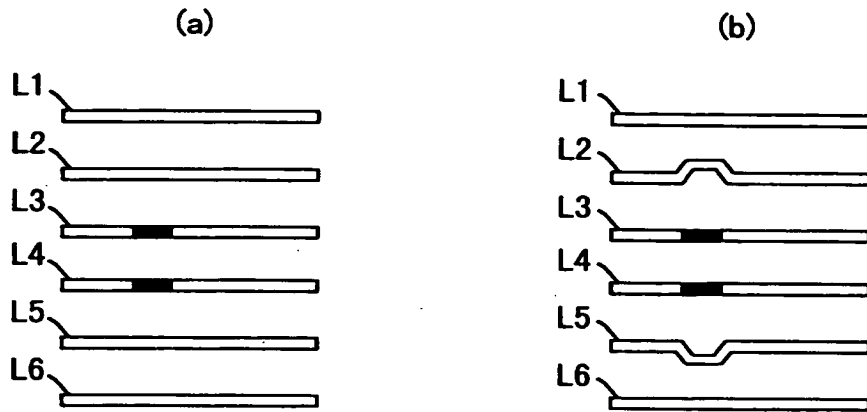
【図 4】



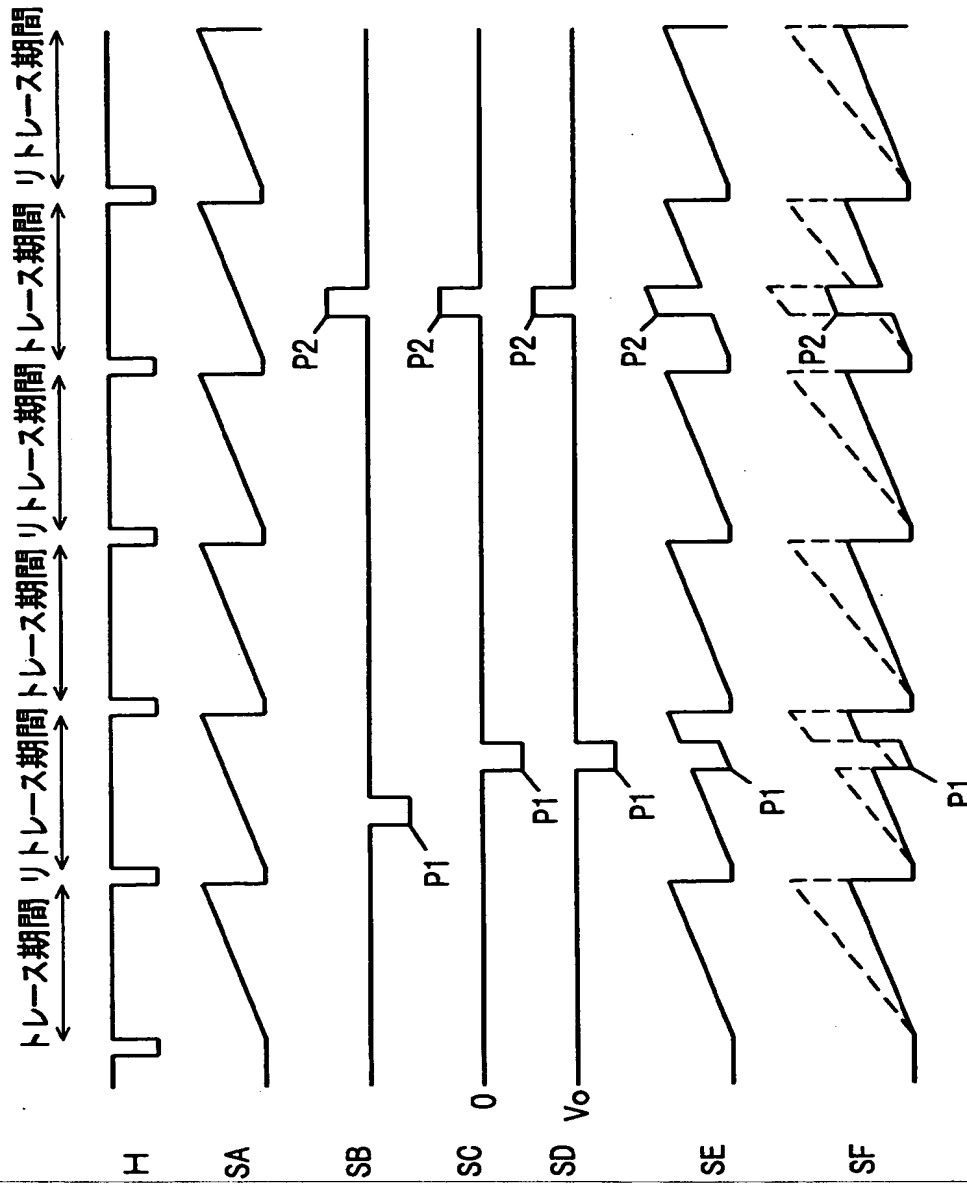
【図 5】



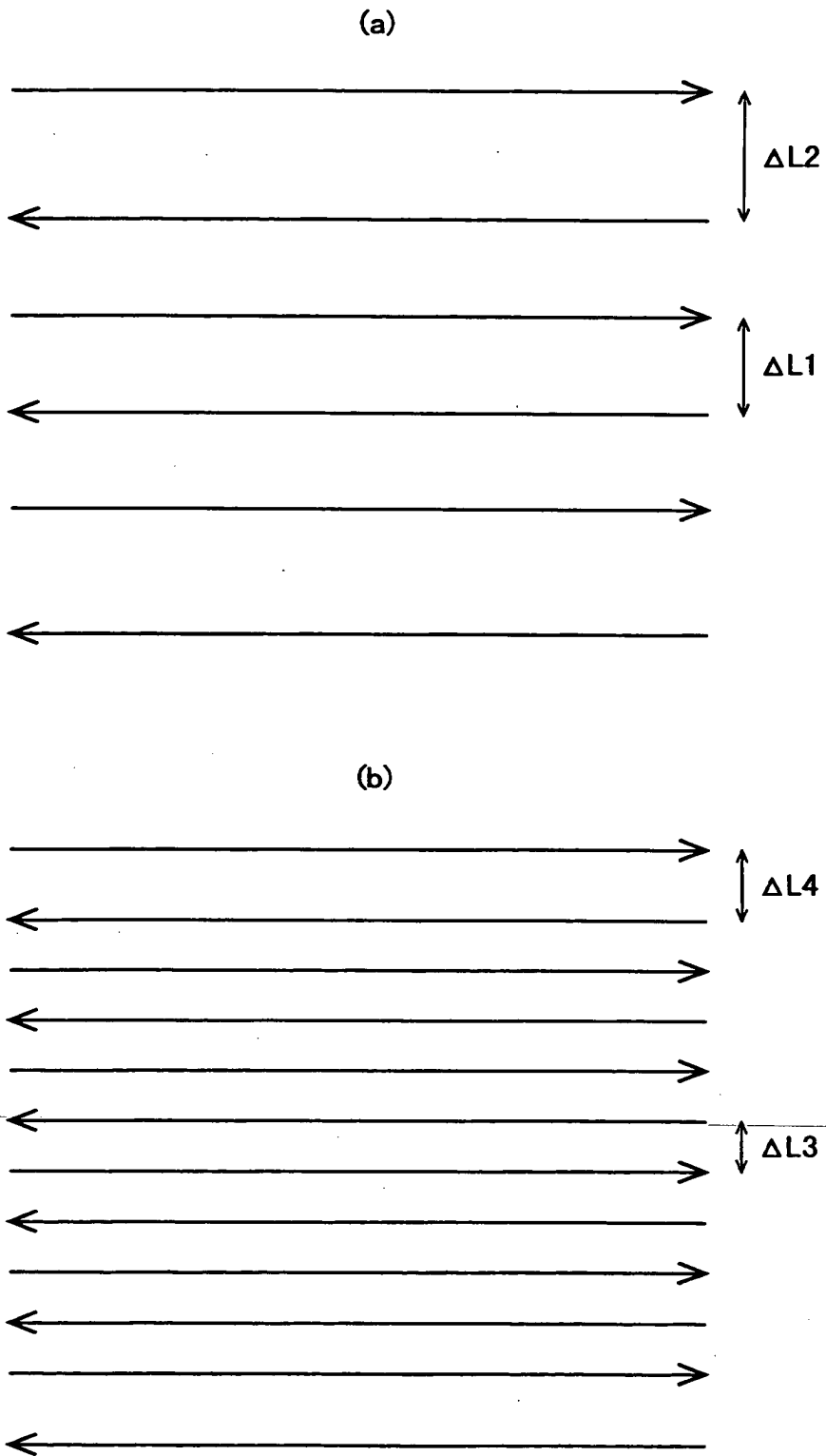
【図 6】



【図 7】

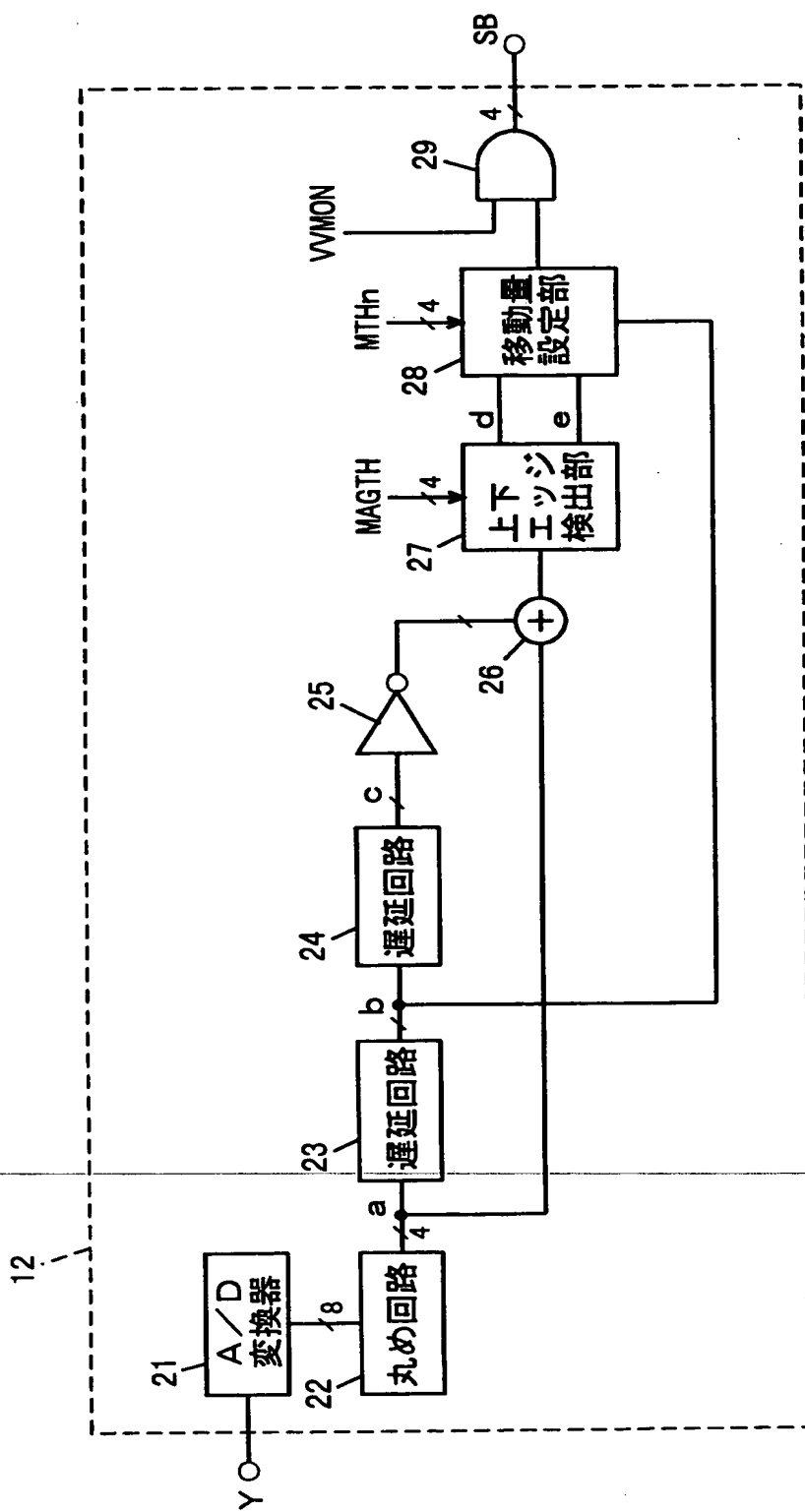


【図 8】





【図 9】



【図 1 0】

MTH <sub>n</sub>	移動量
n = 0	0 0 0 0
n = 1	0 0 0 1
n = 2	0 0 1 0
n = 3	0 0 1 1
n = 4	0 1 0 0
n = 5	0 1 0 1
n = 6	0 1 1 0
n = 7	0 1 1 1

【図 1 1】

MTH <sub>n</sub>	移動量
n = 0	0 0 0 0
n = 1	0 0 0 0
n = 2	0 0 0 0
n = 3	0 0 1 1
n = 4	0 1 0 0
n = 5	0 1 0 1
n = 6	0 1 1 0
n = 7	0 1 1 1

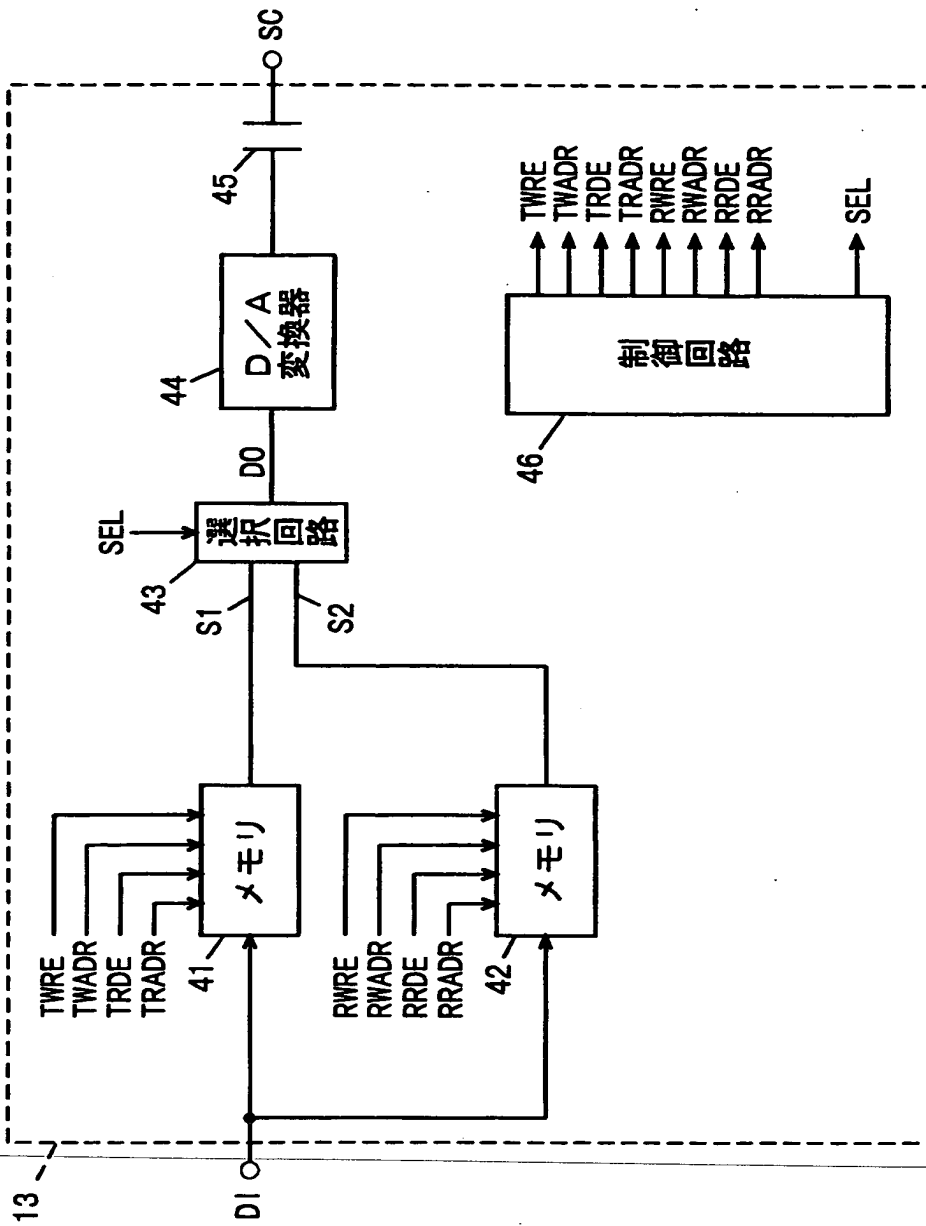
【図 1 2】

MTHn	移動量
n = 0	0 0 0 0
n = 1	0 0 0 0
n = 2	0 0 0 0
n = 3	0 0 0 0
n = 4	0 1 1 1
n = 5	0 1 1 1
n = 6	0 1 1 1
n = 7	0 1 1 1

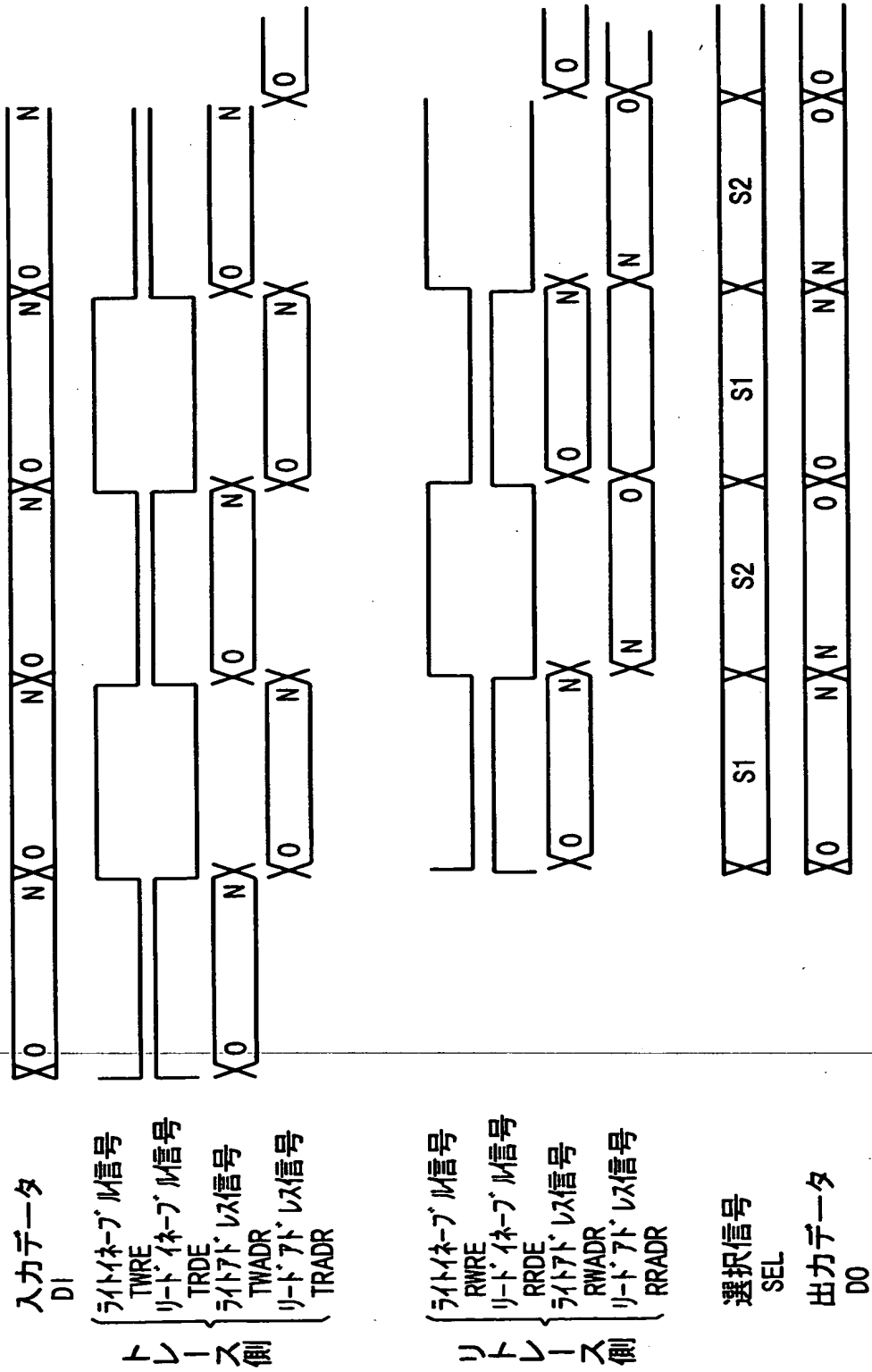
【図 1 3】

MTHn	移動量
n = 0	0 0 0 0
n = 1	0 0 0 0
n = 2	0 0 0 0
n = 3	0 0 0 1
n = 4	0 0 1 0
n = 5	0 0 1 1
n = 6	0 1 0 0
n = 7	0 1 0 1

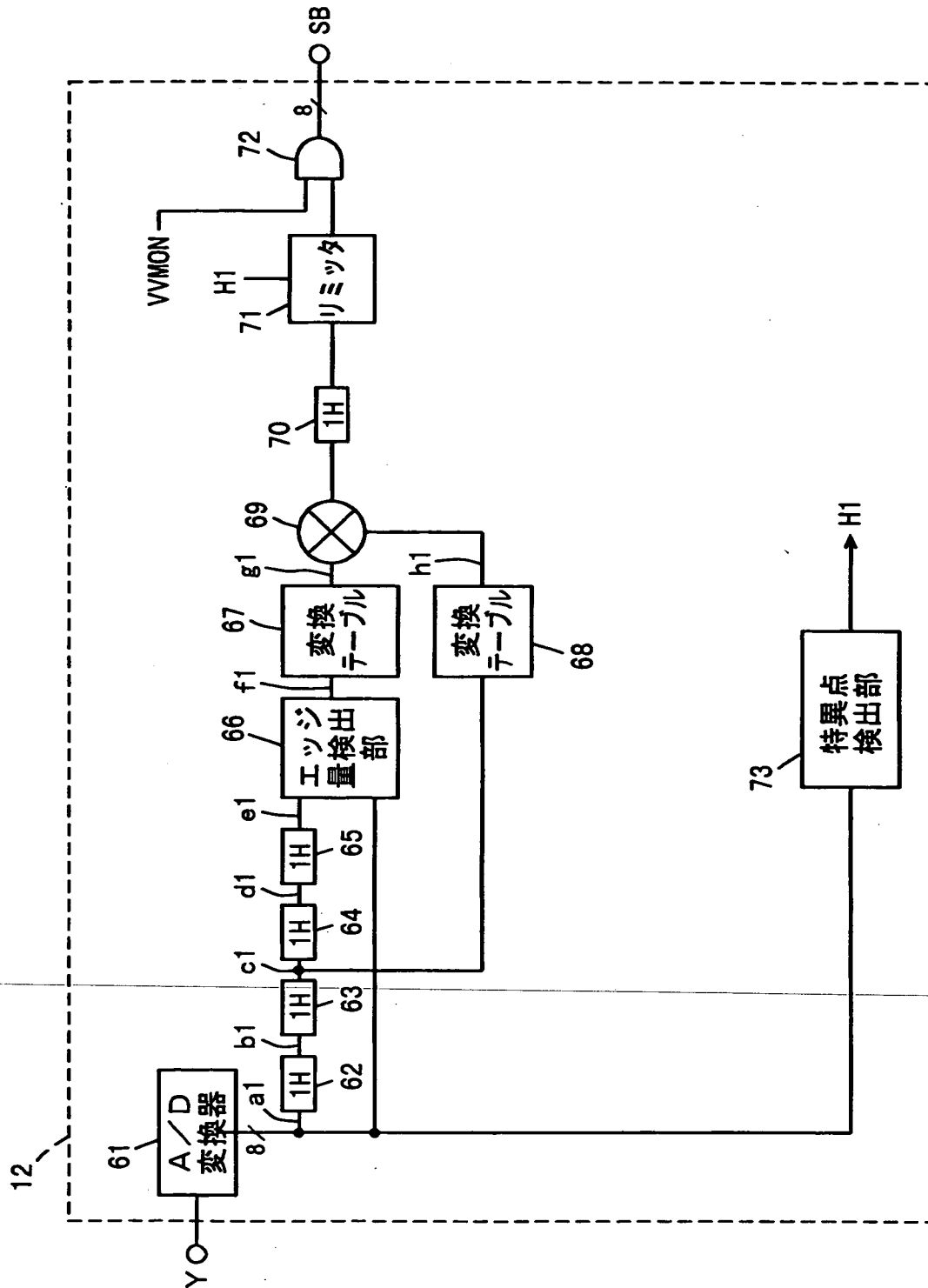
【図 14】



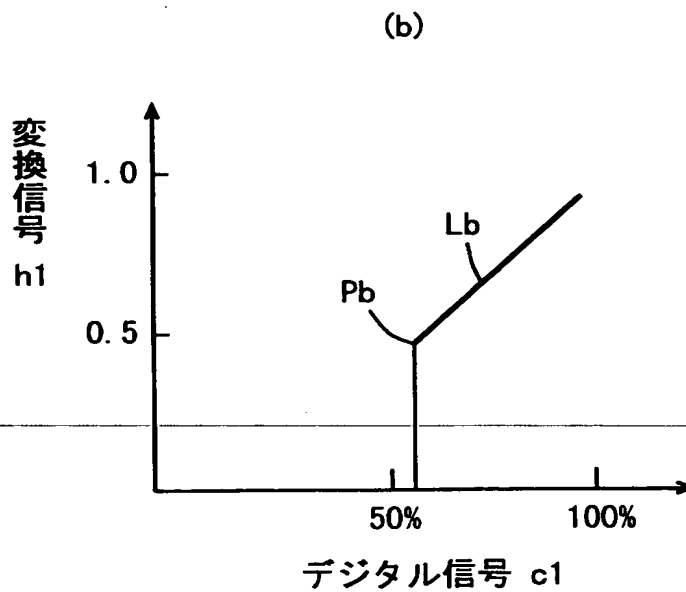
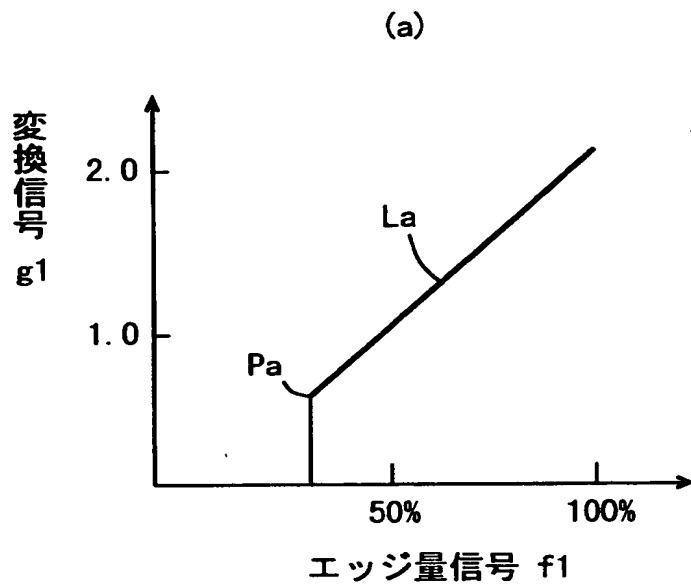
【図 15】



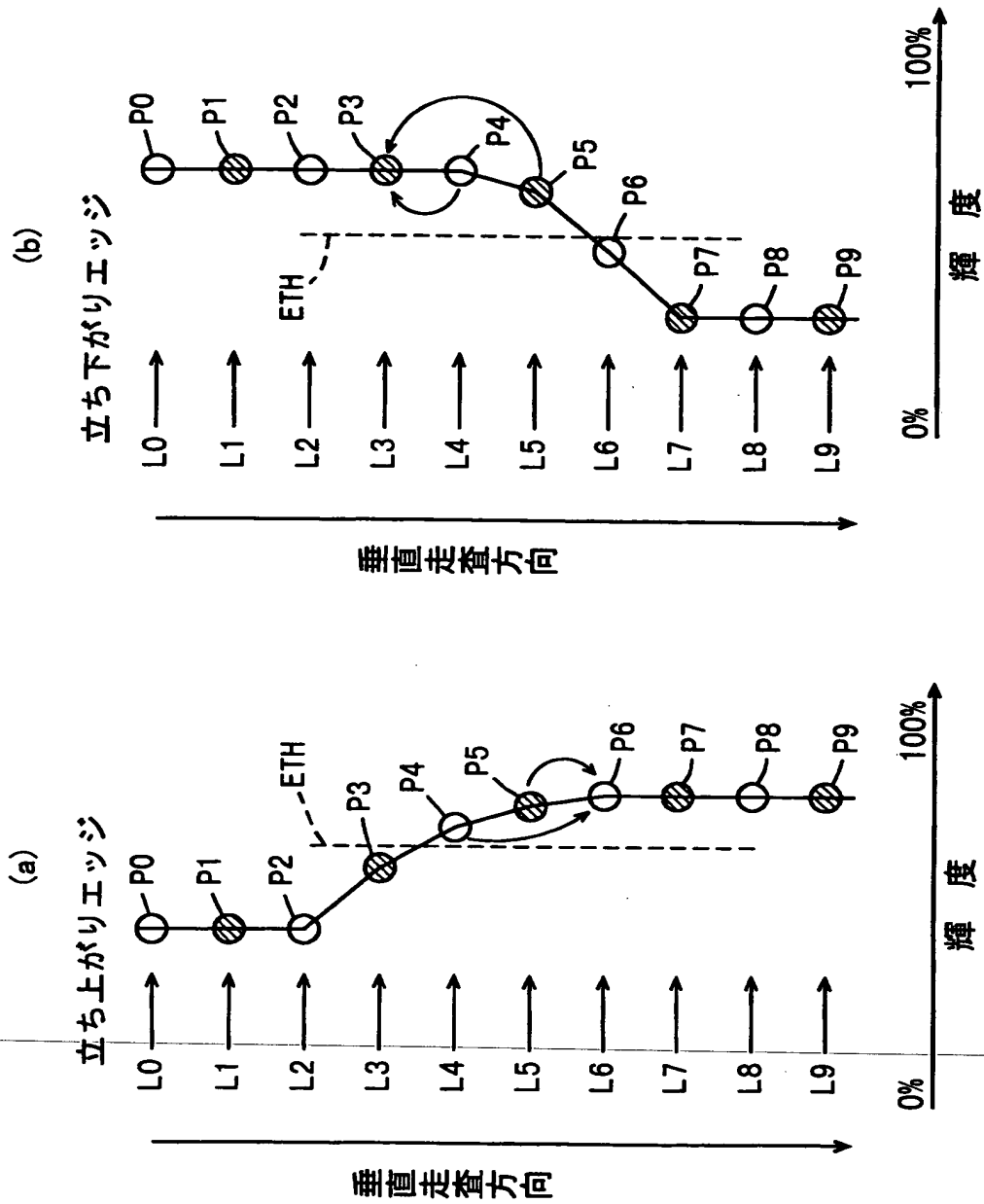
【図 1 6】



【図 17】

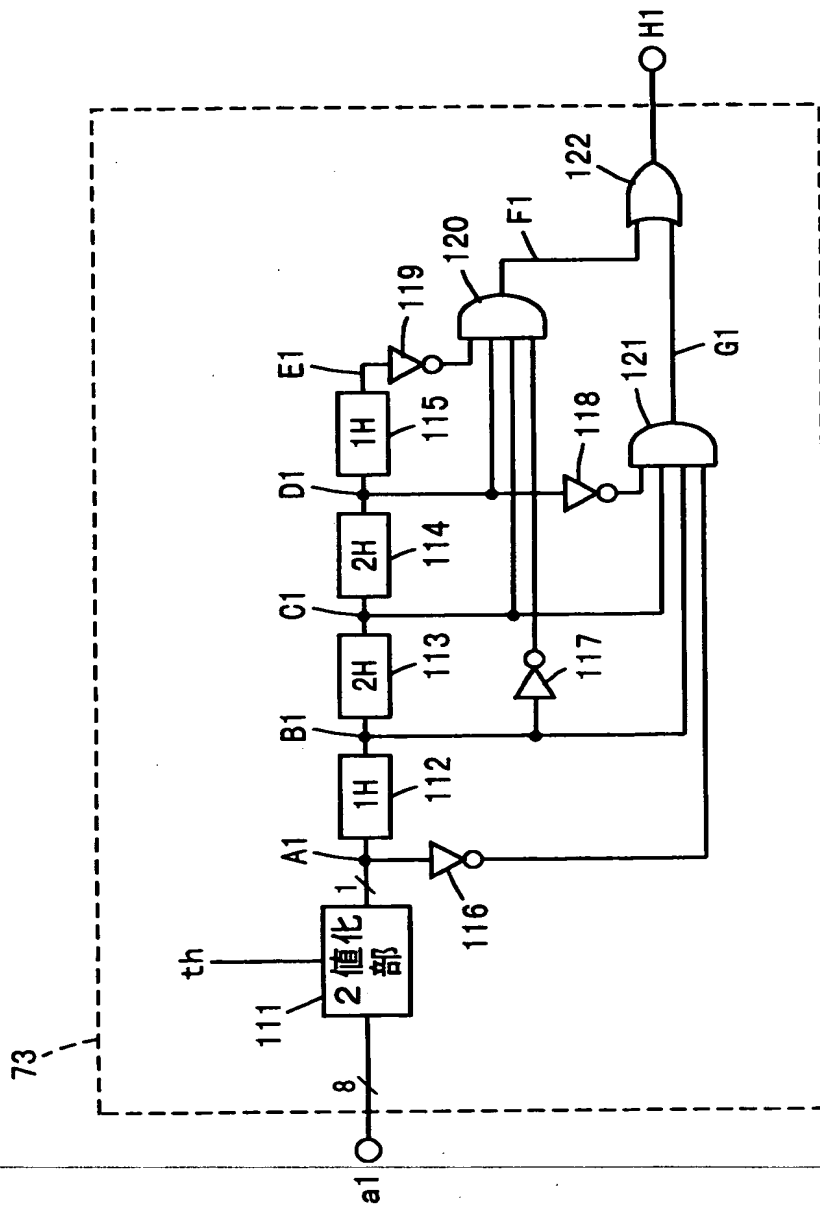


【図 18】

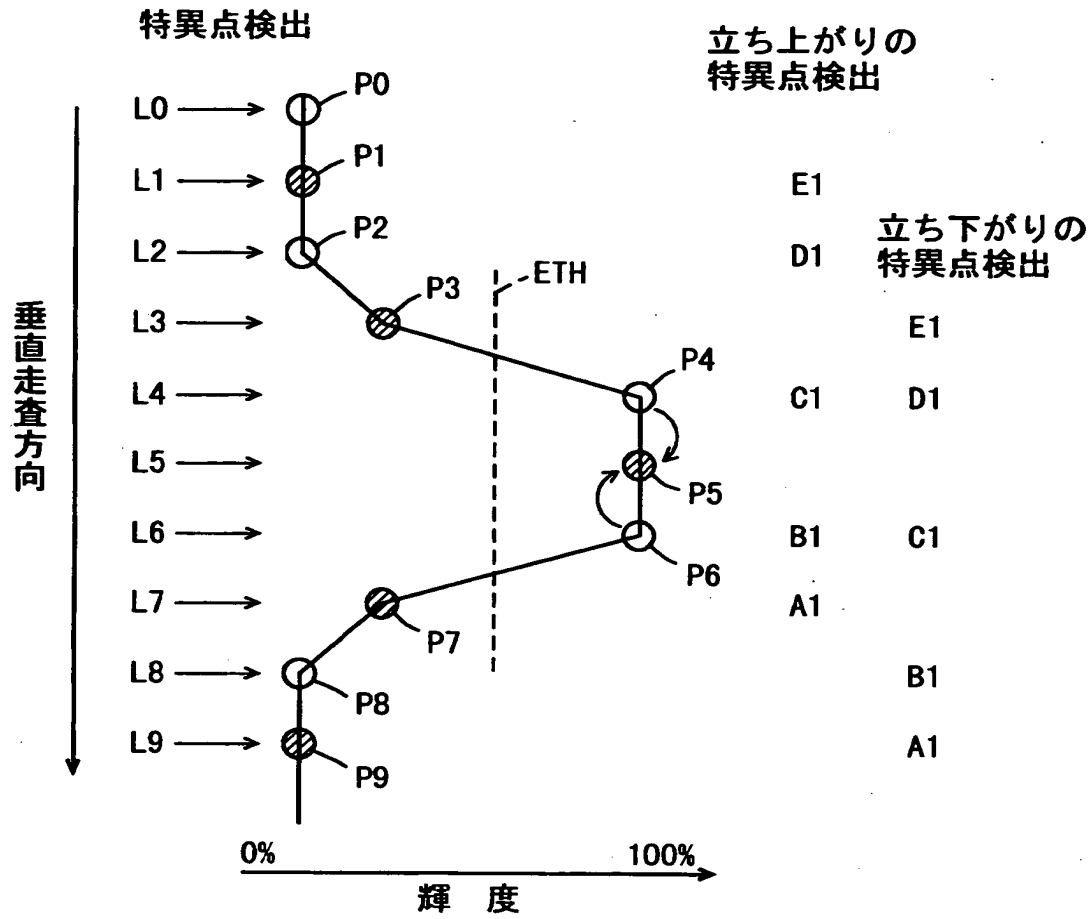




【図 1 9】



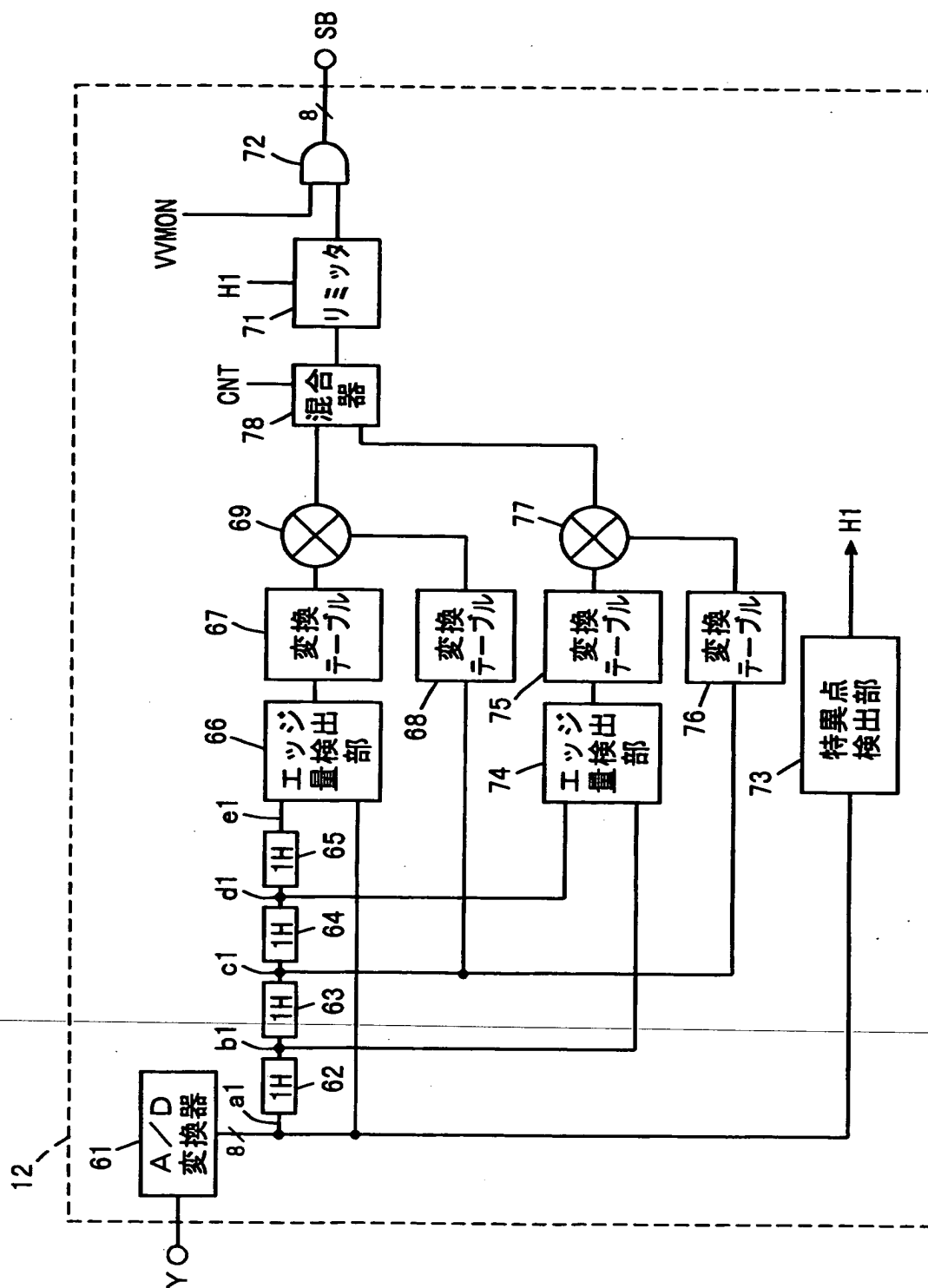
【図 20】



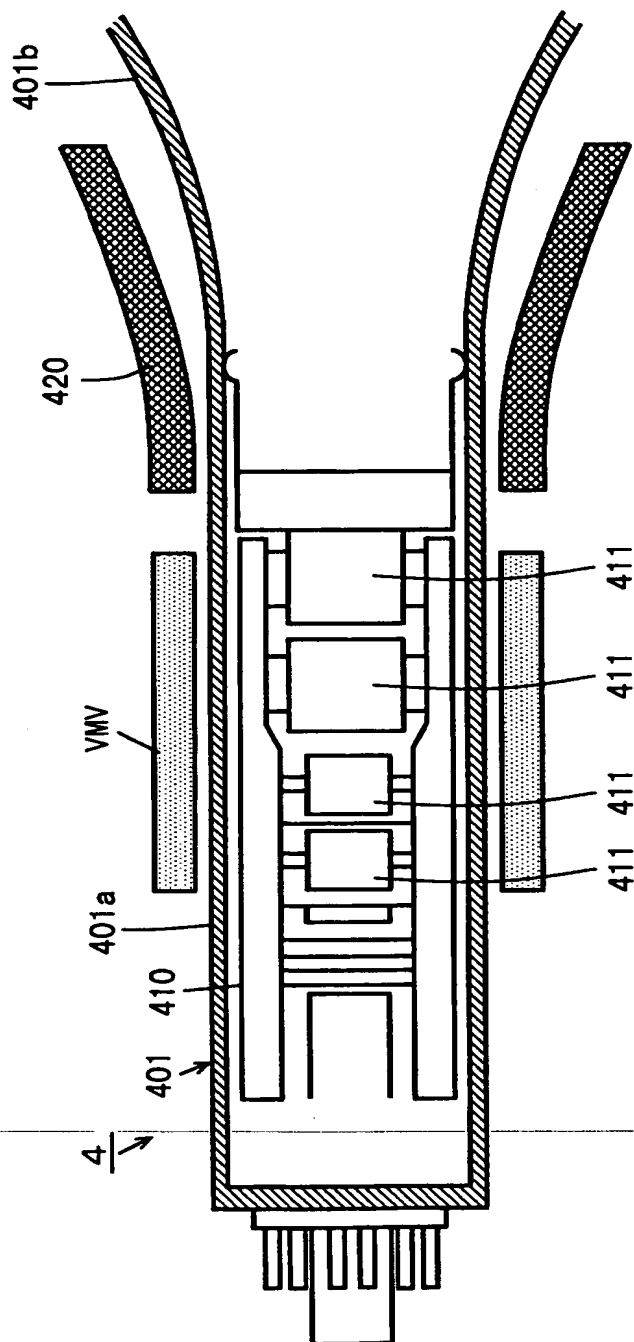
【図 2 1】

A1	B1	C1	D1	E1	F1	G1	H1
0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	1	0	0	0
0	0	0	1	0	0	0	0
0	0	0	1	1	0	0	0
0	0	1	0	0	0	0	0
0	0	1	0	1	0	0	0
0	0	1	1	0	1	0	1
0	0	1	1	1	0	0	0
0	1	0	0	0	0	0	0
0	1	0	0	1	0	0	0
0	1	0	1	0	0	0	0
0	1	0	1	1	0	0	0
0	1	1	0	0	0	1	1
0	1	1	0	1	0	1	1
0	1	1	1	0	0	0	0
0	1	1	1	1	0	0	0
1	0	0	0	0	0	0	0
1	0	0	0	1	0	0	0
1	0	0	1	0	0	0	0
1	0	0	1	1	0	0	0
1	0	1	0	0	0	0	0
1	0	1	0	1	0	0	0
1	0	1	1	0	1	0	1
1	0	1	1	1	0	0	0
1	1	0	0	0	0	0	0
1	1	0	0	1	0	0	0
1	1	0	1	0	0	0	0
1	1	0	1	1	0	0	0
1	1	1	0	0	0	0	0
1	1	1	0	1	0	0	0
1	1	1	1	0	0	0	0
1	1	1	1	1	0	0	0
1	1	1	1	0	0	0	0
1	1	1	1	1	0	0	0
1	1	1	1	1	0	0	0

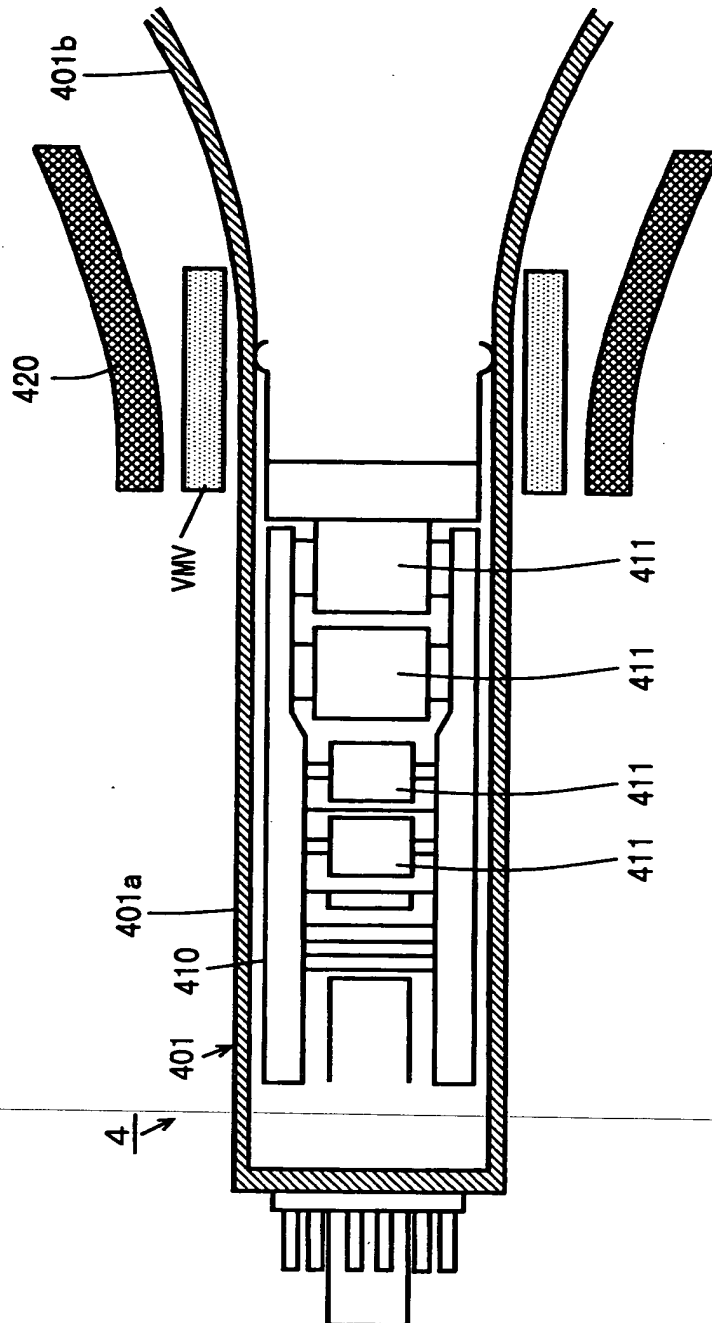
【図 22】



【図 2 3】

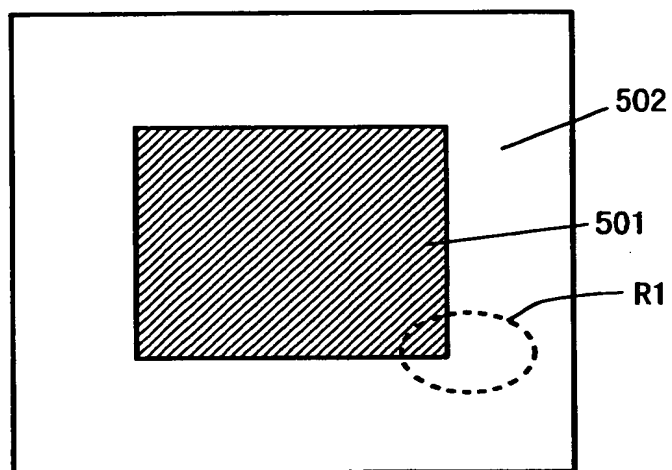


【图 24】

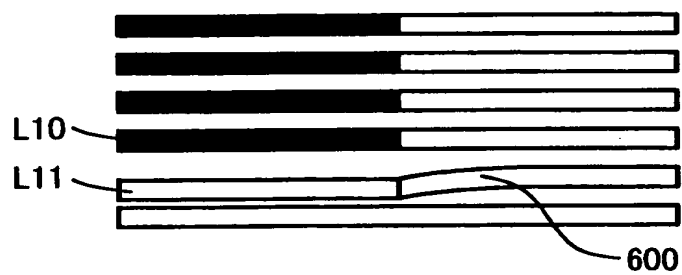


【図 2 5】

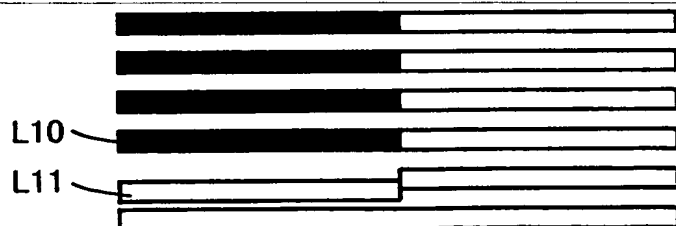
(a)



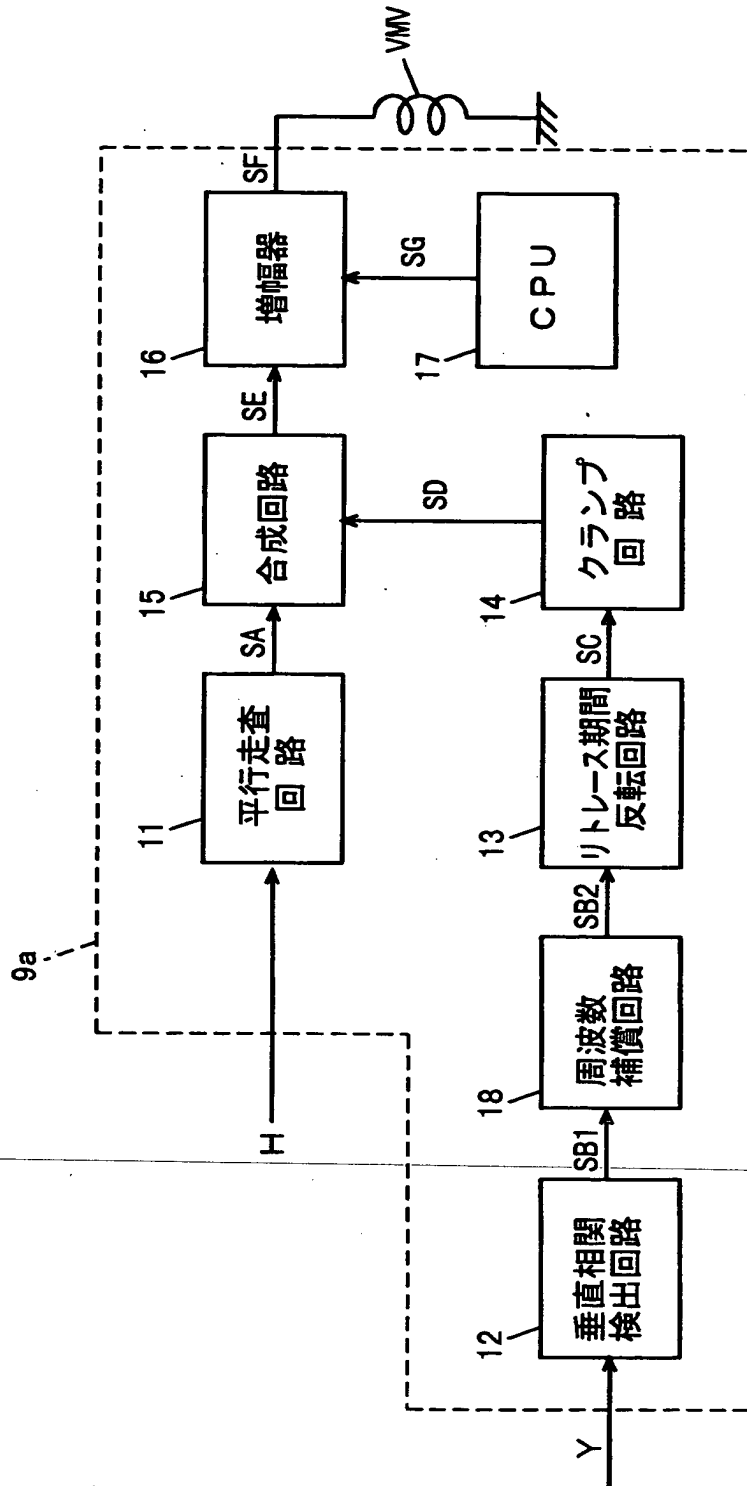
(b)



(c)

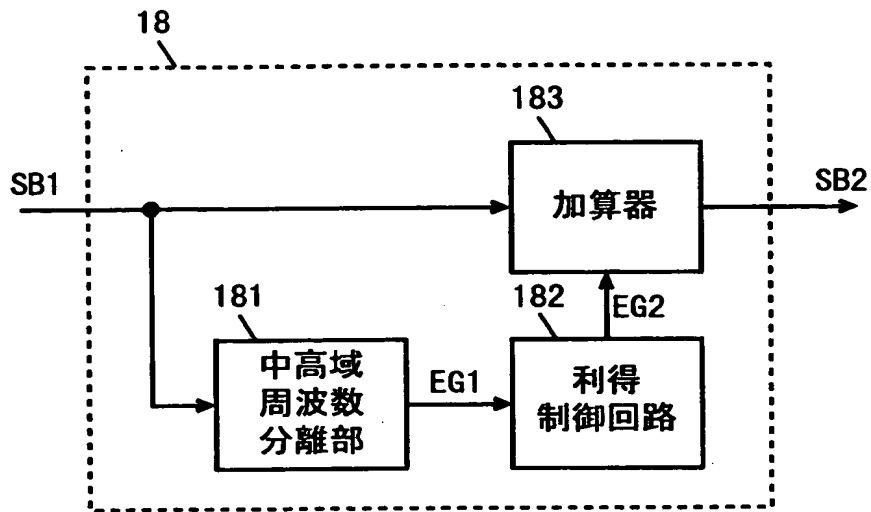


【図 2 6】

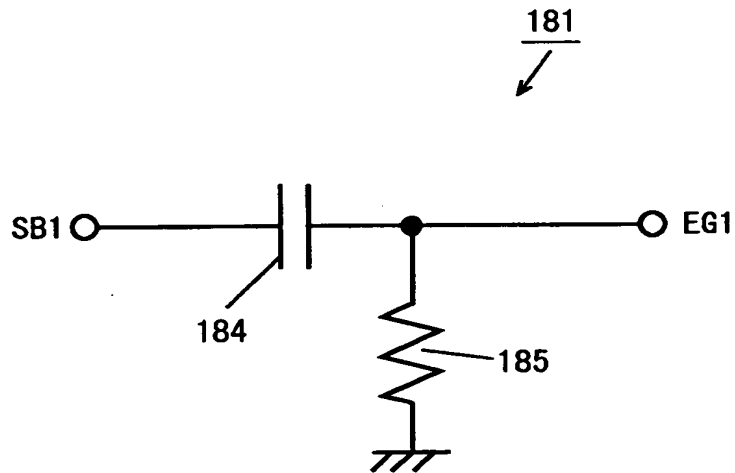




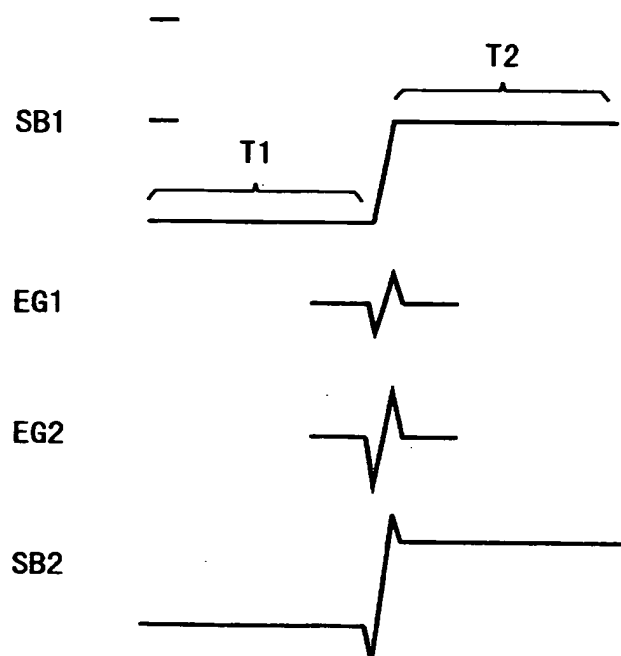
【図 2 7】



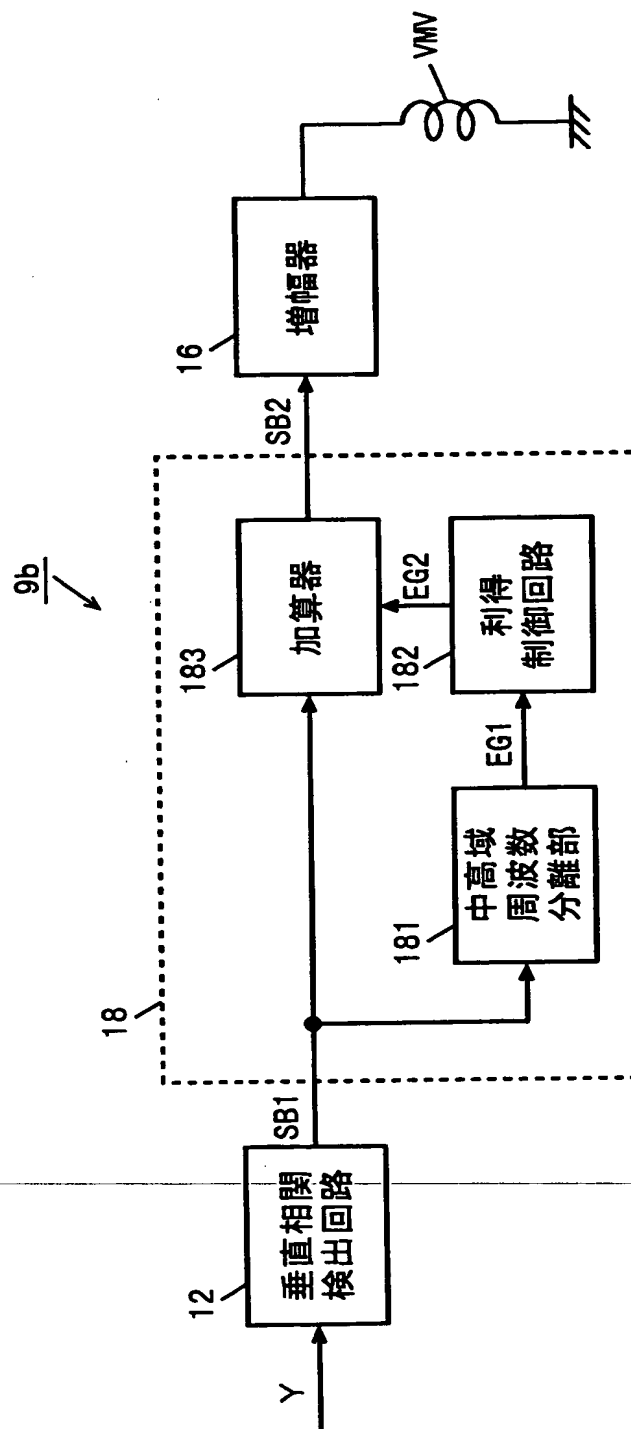
【図 2 8】



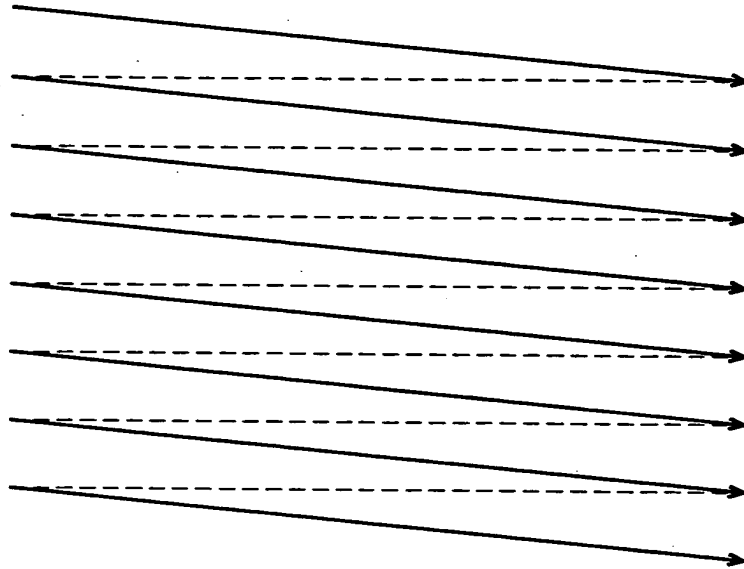
【図 2 9】



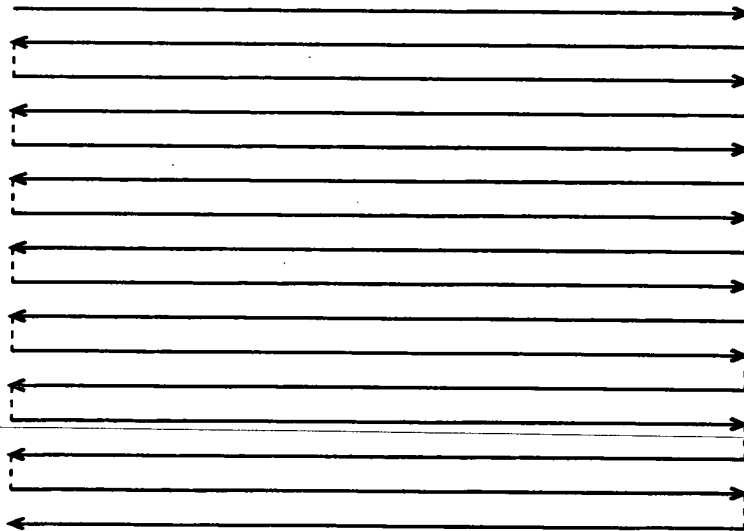
【図 3 0】



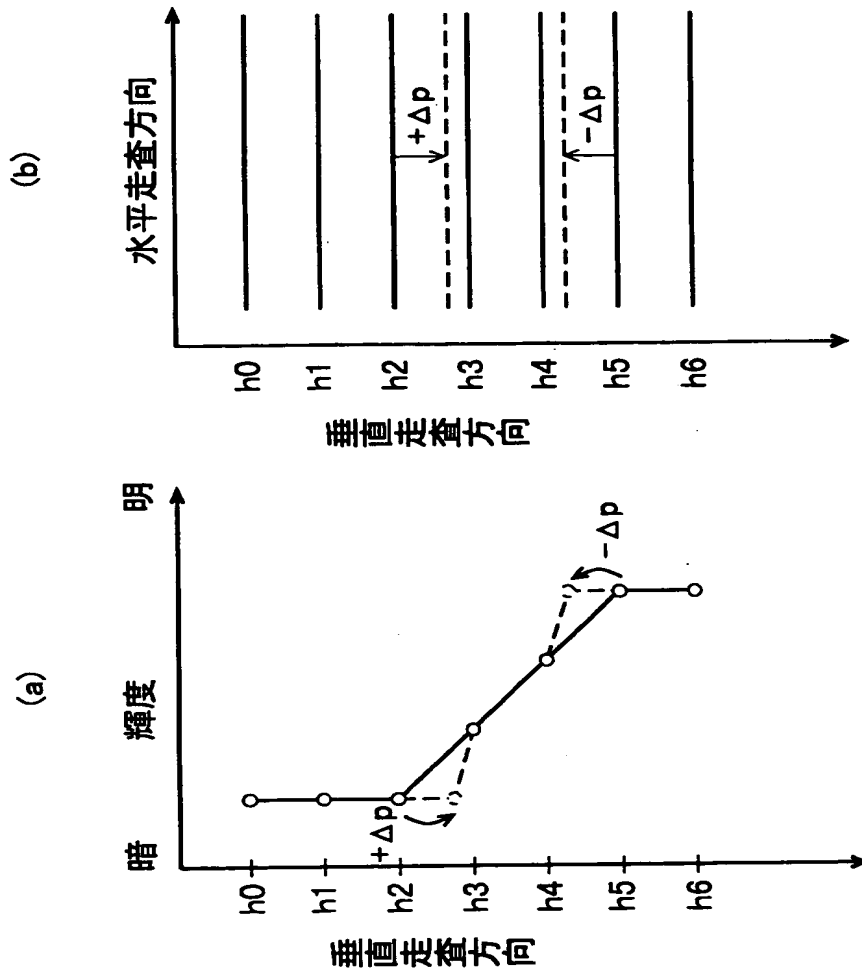
【図 3 1】



【図 3 2】



【图 3 3】



【書類名】            要約書

【要約】

【課題】    垂直方向の走査速度の変調により鮮明な再生画像を得ることができる垂直速度変調装置ならびにそれを用いた映像表示装置および映像表示方法を提供することである。

【解決手段】    平行走査回路 1 1 は往路および復路の走査線を平行にするための平行走査信号を出力する。垂直相関検出回路 1 2 は輝度信号に基づいて垂直方向における輝度の変化が所定値を超える部分を検出し、走査線の移動量を示す移動制御信号を出力する。リトレース期間反転回路 1 3 はリトレース期間に移動制御信号の時間軸を反転させる。クランプ回路 1 4 は移動制御信号を水平同期信号のタイミングで所定の直流電圧にクランプする。合成回路 1 5 は平行走査信号および移動制御信号を合成し、合成された信号を垂直速度変調信号として垂直速度変調コイル VMV に供給する。

【選択図】            図 5

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号

[000005821]

1. 変更年月日	1990年 8月28日
[変更理由]	新規登録
住 所	大阪府門真市大字門真1006番地
氏 名	松下電器産業株式会社

**THIS PAGE BLANK (USPTO)**